Beschreibung

Verfahren und Vorrichtung zur Vermessung eines Messobjekts

Die Erfindung betrifft ein Verfahren sowie eine Vorrichtung zur Vermessung eines Messobjekts, das zumindest eine Referenzstruktur zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist, mit Hilfe eines Messsystems, das mindestens ein Sensorsystem zur Erfassung einer Kontur des Messobjekts in einem Messkoordinatensystem umfasst.

Derartige Messsysteme werden beispielsweise zur Qualitätssicherung bei der Produktion von Kraftfahrzeugrädern benutzt. Bei Kraftfahrzeugrädern werden hohe Anforderungen an die Genauigkeit des Messverfahrens und an die Messdauer, innerhalb derer die Vermessung der Kraftfahrzeugräder erfolgt, gestellt. Die immer weiter steigenden Qualitätsanforderungen im Bereich der Kraftfahrzeugräder beruhen unter Anderem darauf, dass Einflüsse auf das dynamische Verhalten eines Fahrwerks des Kraftfahrzeuges immer stärker durch die Eigenschaften von rotierenden Elementen wie beispielsweise einer Nabe mit integrierter Bremsscheibe bzw. Bremstrommel und/oder von dem Kraftfahrzeugrad und dem darauf aufgezogenen Reifen bestimmt werden. Die Bedeutung dieser Einflüsse wird durch den Einsatz von Leichtbau-Fahrwerken aus Leichtmetall und/oder hochfesten Stahllegierungen verstärkt, da der Gewichtsanteil der Fahrwerke an den ungefederten Massen stetig abnimmt, während Einflüsse, die auf Kontur- bzw. Maßabweichungen des sich drehenden Kraftfahrzeugrads und des Reifens zurückzuführen sind, immer stärker hervortreten.

Bei Lastkraftwagen, bei denen zur Erhöhung der Nutzlast ein erheblicher Aufwand zur Reduzierung des Gewichts der Kraftfahrzeugräder betrieben wird, kommen immer leichtere und damit bezüglich der Formgenauigkeit empfindlichere Kraftfahrzeugräder zum Einsatz. Darüber

hinaus ergeben sich bei Lastkraftwagen in Anbetracht des steigenden Geschwindigkeitsniveaus auch verstärkt dynamische Einflüsse der Kraftfahrzeugräder auf das Fahrverhalten, das damit wesentlich durch die Formgenauigkeit der Kraftfahrzeugräder bestimmt wird. Dies gilt insbesondere bei leichten Transportern, die in Geschwindigkeitsbereiche von weit über 160 km/h vorstoßen und damit ähnliche Problemstellungen wie bei Personenkraftwagen hervorrufen.

Bei Personenkraftwagen, die ggf. mit noch höheren Geschwindigkeiten betrieben werden können und verstärkt mit elektronisch geregelten Fahrwerken ausgestattet werden, erhöhen sich die Anforderungen an die dynamischen Eigenschaften des Kraftfahrzeugrads und des zugeordneten Reifens ebenfalls. Relevante Formabweichungen von der angestrebten Rotationsähnlichkeit müssen bereits in der Produktion des Kraftfahrzeugrads erkannt und gegebenenfalls beseitigt werden. Dies führte bereits in der Vergangenheit dazu, dass Toleranzen an den Kraftfahrzeugrädern deutlich eingeschränkt wurden. Typische Rundlaufund Formtoleranzen für einen Reifensitz an einem Kraftfahrzeugrad liegen heute im Bereich von 0,3 mm, Positionstoleranzen für eine Befestigungsbohrung bei ca. 0,15 mm, eine als Referenzstruktur nutzbare Nabenbohrung ist sogar mit Werten zwischen 0,02 und 0,05 mm toleriert. Die Einhaltung dieser Toleranzen im Serienfertigungsprozess, insbesondere bei der Herstellung von gegossenen Leichtmetallrädern, ist mit heute eingesetzten Fertigungseinrichtungen und den für eine profitable Fertigung einzuhaltenden Bearbeitungszeiten in der mechanischen Bearbeitung (Drehen, Bohren bei Leichtmetallrädern, Rollen, Tiefziehen, Pressen, Schweißen, Kalibrieren bei Stahlrädern) an der Grenze der Machbarkeit. Dies macht die Prüfung vieler oder aller Räder unabdingbar, da die Prozessfenster für einzelne Verfahrensschritte klein sind und mit Stichprobenkontrollen keine ausreichende statistische Sicherheit für einen qualitativ hochwertigen Fertigungsprozess erreicht werden kann.

Messsystem für Kraftfahrzeugräder ist in der bekanntes Ein DE 38 36 540 C2 beschrieben, die eine Mehrstellenmesseinrichtung zur Vermessung von Kraftfahrzeugrädern, deren Felgen und/oder Radschüsseln beschreibt. Die Mehrstellenmesseinrichtung weist eine Mehrzahl von Messwertaufnehmern auf, die um eine zentrale Aufspanneinheit angeordnet sind. Die zentrale Aufspanneinheit dient zur Zentrierung und Vermessung des Mittellochs des Kraftfahrzeugrads und zur Einleitung einer Rotation des Kraftfahrzeugrads um eine Rotationsachse, um den Umfang der Felge an den Messwertaufnehmern für eine Vermessung vorbeizuführen. Die Messwertaufnehmer sind dabei als radial zur Rotationsachse der Aufspanneinheit verschiebbare Positionierschlittensysteme mit rechnergesteuerten Positionierantrieben ausgeführt und tasten die Reifensitze, die Bolzenlöcher und weitere relevante Merkmale und damit die Kontur des zu vermessenden Kraftfahrzeugrades während der Drehung des Kraftfahrzeugrads mechanisch mit Hilfe von Messrollen ab. Somit lassen sich alle relevanten Konturen durch eine Rotation des Kraftfahrzeugrads mittels der zentralen Aufspanneinheit abtasten. In Anbetracht der Formen- und Größenvielfalt von Kraftfahrzeugrädern, die üblicherweise mit einer derartigen Messeinrichtung geprüft werden, sind erhebliche Vorkehrungen für die Gestaltung der zentralen Aufspanneinheit und der Messwertaufnehmer zu treffen, die Auswirkungen auf die Kosten, die Genauigkeit und die Zuverlässigkeit einer derartigen Mehrstellenmesseinrichtung haben.

Eine der Erfindung zugrundeliegende Aufgabe besteht darin, ein Verfahren sowie eine Vorrichtung der eingangs genannten Art zu schaffen, die eine einfachere und kostengünstigere Vermessung von Messobjekten, insbesondere Kraftfahrzeugrädern, ermöglicht. Eine andere Aufgabe besteht darin, ein Messverfahren und eine zu dessen Durchführung geeignete Messvorrichtung bereitzustellen, mit der rotationsähnliche oder weitgehend rotationssymmetrische Messobjekte, wie z.B. Kraftfahr-

zeugräder, unabhängig von ihren Dimensionen schnell und hochgenau vermessen werden können. Insbesondere soll eine fertigungsnahe dimensionelle Vermessung vieler oder aller funktionsrelevanter Maße mit einer dem Fertigungsprozess anpassbaren Geschwindigkeit ermöglicht werden. Weiterhin soll eine schnelle Umrüstung auf unterschiedliche Messobjektdimensionen ermöglicht werden.

Diese Aufgaben werden durch ein Verfahren gemäß dem Anspruch 1 und eine zur Durchführung des Verfahrens geeigneten Vorrichtung nach dem Anspruch 11 gelöst. Vorteilhafte Weiterbildungen sind in den abhängigen Ansprüchen angegeben. Der Wortlaut sämtlicher Ansprüche wird durch Bezugnahme zum Inhalt dieser Beschreibung gemacht.

Zur Durchführung des Verfahrens, insbesondere unter Verwendung der Vorrichtung, wird das Messobjekt in einer Messposition positioniert, wobei die Messposition im Erfassungsbereich des Sensorsystems liegt, um eine ggf. vollständige Erfassung der Kontur des Messobjekts zu ermöglichen. Die Vermessung des Messobjekts erfolgt im Messkoordinatensystem. Die Feststellung der Lage des Objektkoordinatensystems des Messobjekts anhand der Referenzstruktur dient zur Schaffung eines Bezugs zwischen der zu ermittelnden Kontur des Messobjekts und dem Objektkoordinatensystem des Messobjekts. Für die Konturermittlung werden Konturdaten durch die Drehung des Sensorsystems um eine Drehachse relativ zum Messobjekt ermittelt, die anschließend unter Berücksichtigung der Lage des Objektkoordinatensystems in einer Auswerteeinheit verarbeitet werden können. Dabei können die Konturturdaten während und/oder nach der Messung mittels einer Transformation aus dem Messkoordinatensystem in das Objektkoordinatensystem übertragen werden, so dass eine Qualitätsbeurteilung, insbesondere durch Vergleich der ermittelten Konturdaten mit Referenzdaten, die in der Auswerteeinheit abgelegt sind, vorgenommen werden kann.

Bei den aus dem Stand der Technik bekannten Messsystemen für Kraftfahrzeugräder oder andere weitgehend rotationssymmetrische Messobjekte ist eine Rotation des Messobjekts bei feststehendem Sensorsystem vorgesehen, was ein Beschleunigen und Abbremsen des Messobjekts, das große Gewichts- und Dimensionsvarianz aufweisen kann, erfordert. Durch die Drehung des Sensorsystems in der erfindungsgemäßen Messeinrichtung kann auf eine Bewegung des Messobjekts für die Durchführung des Messvorgangs verzichtet werden. Gewicht und Dimension des Messobjekts beeinflussen die Dynamik des Messvorgangs nicht, da mit der Rotation des Sensorsystem ein System mit konstanten dynamischen Eigenschaften bewegt wird. Bei einer Weiterbildung ruht das Messobjekt während der Vermessung, während sich das Sensorsystem um eine Achse dreht, die vom Umfang des Messobjektes eingeschlossen ist. Weiterhin entfällt die Problematik einer mechanischen Zentrierung des Messobjekts anhand einer in der Regel sehr sensiblen Referenzstruktur. Durch die vorgesehene Referenzeinrichtung zur Feststellung der Lage des Objektkoordinatensystems ist eine exakte Positionierung des Messobjekts relativ zum Messkoordinatensystem nicht notwendig, da die Lage und Ausrichtung des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur ermittelt und mit den vom Messsystem im Messkoordinatentsystem ermittelten Konturdaten in Beziehung gebracht werden kann. Damit können auch Fehlerquellen, wie Schmutzpartikel zwischen Messobjekt und einer zur Zentrierung vorgesehenen Aufspanneinrichtung, nahezu vollständig eliminiert werden. Die Referenzstruktur kann bei unterschiedlichen Messobjekten unterschiedlich dimensioniert bzw. ausgestaltet sein, eine Erfassung der Referenzstruktur erfordert daher eine hohe Flexibilität der dafür vorgesehenen Einrichtungen. Eine Umrüstung auf andere Messobjektdimensionen kann ohne Anpassung von mechanischen Bauteilen durchgeführt werden, beispielsweise indem Positionsparameter in einer Steuerung verändert werden.

In Ausgestaltung der Erfindung wird das Messobjekt während der Vermessung durch eine Zentriereinrichtung so fixiert, dass eine Zugänglichkeit zur Referenzstruktur nicht behindert wird. Die Zentriereinrichtung ermöglicht eine ausreichend genaue und lagesichere Positionierung des Messobjekts im Erfassungsbereich des Sensorsystems. Der Erfassungsbereich kann auch als "Fangbereich" bezeichnet werden. Seine räumliche Ausdehnung kann je nach Typ des verwendeten Sensorsystems unterschiedlich sein. Der Erfassungsbereich definiert denjenigen räumlichen Bereich, innerhalb dessen ein Sensorsystem Konturdaten des Messobjekts mit ausreichender Genauigkeit erfassen kann. Durch die Fixierung wird eine zuverlässige Vermessung der Kontur des Messobjekts ermöglicht, da äußere Einflüsse wie Vibrationen oder andere mechanische Störeinflüsse, zumindest teilweise, ausgeschaltet werden können. Durch die Fixierung während der Vermessung kann verhindert werden, dass sich das Messobjekt durch äußere Einflüsse innerhalb des Erfassungsbereiches des Sensorsystems oder sogar aus dem Erfassungsbereich des Sensorsystems hinausbewegt und somit. eine fehlerhafte Messung zustande kommt. Durch die Zugänglichkeit der Referenzstruktur ist eine fehlerarme Erfassung der Referenzstruktur gewährleistet, da eine unmittelbare Abtastung der Referenzstruktur, insbesondere synchron zur Erfassung der Konturen, erfolgen kann.

In weiterer Ausgestaltung der Erfindung erfolgt eine Fixierung des Messobjekts in der Messposition derart, dass die Referenzstruktur für die Feststellung der Lage des Messobjekts zugänglich ist, wobei das Messobjekt im Bezug auf eine Messobjektachse im Wesentlichen rotationsähnlich ist, die Referenzstruktur innerhalb der Außenkontur des Messobjekts im Bereich der Messobjektachse angeordnet ist und eine Zentriereinrichtung zur Zentrierung des Messobjekts an der Außenkontur des Messobjekts angreift. Durch das Angreifen der Zentriereinrichtung an der Außenkontur des Messobjekts lässt sich in einfacher

Weise gewährleisten, dass die Referenzstruktur, die innerhalb der Außenkontur des Messobjekts im Bereich der Messobjektachse, z.B. zentral zu dieser, angeordnet ist, frei zugänglich für die Referenzeinrichtung zur Verfügung steht und somit die Ermittlung des Objektkoordinatensystems relativ zum Messkoordinatensystem erfolgen kann. Solche Ausführungsformen sind beispielsweise für die Vermessung von Kraftfahrzeugrädern geeignet, bei denen das Mittelloch des Rades bzw. der Felge als Referenzstruktur genutzt werden kann.

In weiterer Ausgestaltung der Erfindung ist vorgesehen, dass eine Referenzeinrichtung zur Feststellung der Lage des Objektkoordinatensystems die im Wesentlichen frei zugängliche Referenzstruktur abtastet. Durch die freie Zugänglichkeit ist eine Vermessung der Kontur und der Lage der Referenzstruktur in einfacher Weise möglich. Bei einer vorteilhaften Ausführungsform der Erfindung wird die Referenzstruktur berührungslos abgetastet. Durch eine berührungslose Abtastung, die insbesondere optisch, induktiv und/oder kapazitiv erfolgen kann, ist eine Beeinflussung der Referenzstruktur und/oder eine Veränderung der Lage des Messobjektes durch den Messvorgang nahezu ausgeschlossen, so dass eine besonders exakte Abtastung der Referenzstruktur gewährleistet ist. Eine berührungslose Abtastung ermöglicht die Erfassung einer großen Vielfalt unterschiedlicher Referenzstrukturen, die Gefahr einer wechselseitigen Beeinflussung zwischen der Referenzeinrichtung und dem Sensorsystem, die zu Ungenauigkeiten bei der Vermessung des Messobjekts führen könnte, entfällt. Bei anderen Ausführungsformen ist eine taktile Abtastung, z.B. mit Hilfe von einem oder mehreren Tastern, vorgesehen.

In weiterer Ausgestaltung der Erfindung ist vorgesehen, dass eine Referenzeinrichtung zur Feststellung der Lage des Objektkoordinatensystems eine mechanische Ausrichtung des Messobjekts anhand der Referenzstruktur vornimmt. Damit kann auch bei rauen Umgebungs-

bedingungen für die Vermessung des Messobjekts durch das Messsystem, insbesondere bei starken Vibrationen oder einem hohen Verschmutzungsgrad der Messumgebung, eine zuverlässige Ausrichtung des Messobjekts gegenüber dem Sensorsystem erfolgen. Damit kann das Messsystem auch in Produktionsumgebungen eingesetzt werden, bei denen eine Feststellung der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der frei zugänglichen Referenzstruktur erschwert ist, beispielsweise bei extremen Schwingungsbelastungen oder bei hoher Verschmutzungsgefahr für berührungslos arbeitende Referenzeinrichtungen.

In einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung wird eine, insbesondere mechanische oder berührungslose, Vermessung der Referenzstruktur durch die Referenzeinrichtung vorgenommen, so dass neben der Lage des Objektkoordinatensystems gleichzeitig auch Information über die Kontur der Referenzstruktur, z.B. ihre Größe, Form und/oder Formabweichung von einer Sollform, zur Verfügung gestellt werden kann.

In weiterer Ausgestaltung der Erfindung ist vorgesehen, dass eine Formund/oder Lageabweichung zumindest eines im wesentlichen orthogonal zu einer Drehachse des Sensorsystems ausgerichteten und an dem Messobjekt ausgebildeten Messobjektoberflächenabschnitts mittels des Sensorsystems und/oder der Referenzeinrichtung von einer Sollform oder Soll-Lage ermittelt wird. Der Messobjektoberflächenabschnitt kann z.B. für eine Anlage an eine Objektoberfläche vorgesehen sein. Damit wird auch die Abtastung von Bereichen des Messobjekts ermöglicht, die außerhalb der im Wesentlichen rotationsähnlichen Konturen des Messobjekts liegen, aber dennoch von großer Bedeutung für eine Qualitätsbewertung des Messobjekts sind. Der Messoberflächenabschnitt kann beispielsweise eine Auflagefläche eines Kraftfahrzeugrads gegenüber einer Radnabe sein.

In weiterer Ausgestaltung der Erfindung ist vorgesehen, dass durch eine mit dem Sensorsystem verbundene Markierungseinrichtung eine Markierung an dem Messobjekt angebracht wird. Damit kann ohne zusätzliche Verfahrensschritte bzw. Vorrichtungen unmittelbar bei der Vermessung des Messobjekts bzw. nach Ermittlung der gesamten Kontur des Messobjekts eine Markierung, insbesondere an einem charakteristischen Messpunkt, an dem Messobjekt angebracht werden. Diese Markierung, die bei Kraftfahrzeugrädern beispielsweise einen Hoch- oder Tiefpunkt bezeichnet, kann bei der Verwendung des Messobjekts für weitergehende Prozessschritte benutzt werden, insbesondere um einen Reifen ordnungsgemäß auf das Kraftfahrzeugrad aufbringen zu können.

In weiterer Ausgestaltung der Erfindung ist die Referenzeinrichtung drehbar und zumindest im Wesentlichen koaxial zu einer Drehachse des Sensorsystems angeordnet. Durch die im Wesentlichen koaxiale Anordnung zur Drehachse des Sensorsystems kann das von der Referenzeinrichtung ermittelte Objektkoordinatensystem in einfacher Weise für die Ermittlung der Kontur des Messobjekts genutzt werden. Durch eine drehbare Anbringung der Referenzeinrichtung kann auch mit einer einfachen Sensorik, die z.B. nur einen einzigen Sensor hat, eine vorteilhafte messtechnische Auflösung der abzutastenden Messobjekt-oberflächenabschnitte bzw. der Referenzstruktur entlang ihres gesamten Umfangs bewirkt werden.

In weiterer Ausgestaltung der Erfindung ist eine Integration des Messsystems in eine Fördereinrichtung vorgesehen. Dadurch lässt sich das
Messsystem ohne größeren Flächenverbrauch und ohne Einsatz von
komplexen Handhabungsgeräten, wie Robotern oder dergleichen, insbesondere in ein Lineartransportsystem integrieren. Eine zusätzliche
Handhabung des Messobjekts zur Entnahme aus der Fördereinrichtung
und Positionierung im Messsystem kann damit entfallen, was zu einer

10

Reduzierung der Gefahr von Beschädigungen am Messobjekt beiträgt. Das Messsystem ist dabei vorzugsweise so an die Fördereinrichtung angepasst, dass die Fördereinrichtung das Messobjekt direkt, d.h. ohne zwischengeschaltete Manipulation, zur Messposition hin transportieren und nach der Messung aus der Messposition abtransportieren kann. Eine Förderstrecke der Fördereinrichtung kann dabei insbesondere über die Messposition geführt sein, z.B. derart geradlinig, dass das Messobjekt von einer Seite zur Messposition transportiert und an einer gegenüberliegenden Seite von der Messposition wegtransportiert wird.

In weiterer Ausgestaltung der Erfindung sind Größenerfassungsmittel für eine Grundpositionierung des Sensorsystems und/oder der Referenzeinrichtung vorgesehen. Diese können insbesondere unabhängig vom Messsystem an der Fördereinrichtung angebracht sein. Dadurch kann bereits beim Antransport des Messobjekts eine Voreinstellung des Sensorsystems und/oder der Referenzeinrichtung vorgenommen werden, so dass zu Beginn des eigentlichen Messvorgangs keine weitreichende Verstellung mehr notwendig ist. Dadurch kann die Taktzeit für einen Messzyklus reduziert werden, was insbesondere bei Massenfertigung unterschiedlich großer Messobjekte von Interesse ist.

Weitere Vorteile und Merkmale der Erfindung ergeben sich aus den Ansprüchen sowie aus der Beschreibung bevorzugter Ausführungsbeispiele, die anhand der Figuren dargestellt sind. Dabei zeigt:

- Fig. 1 in perspektivischer Darstellung ein Messsystem für Kraftfahrzeugräder,
- Fig. 2 in perspektivischer Darstellung eine an dem Messsystem gemäß Fig. 1 vorgesehene Zentriereinrichtung,

- Fig. 3 eine perspektivische Darstellung einer an dem Messsystem nach Fig. 1 vorgesehenen Referenzmesseinrichtung,
- Fig. 4 in perspektivischer Darstellung ein an dem Messsystem nach Fig. 1 vorgesehenes Sensorsystem,
- Fig. 5 in ebener Darstellung eine Schnittansicht durch ein Kraftfahrzeugrad mit schematischer Darstellung des Messsystems.

Die Erfindung wird im Folgenden beispielhaft anhand einer Ausführungsform eines Messystems erläutert, das als Rädermessmaschine 1 ausgelegt ist. Das Messsystem 1 ist insbesondere zur Vermessung von Messobjekten in Form von Kraftfahrzeugrädern 47, die bevorzugt als Umformteile aus Stahlblech oder als Guss- oder Schmiedeteile aus Aluminiumlegierungen hergestellt werden, in einer Produktionsumgebung geeignet. Dabei kann eine vollständige Vermessung aller zur Sicherung eines vorgegebenen Qualitätsniveaus abzutastenden Konturen vorgenommen werden. Eine zur Durchführung der Vermessung notwendige Zykluszeit ist dabei, unabhängig von den Größen der einzelnen Räder, so vorgebbar, dass keine Behinderung eines Materialflusses der Kraftfahrzeugräder in der Produktion stattfindet.

Das in Fig. 1 dargestellte Messsystem 1 weist ein an einem Gestell 17 angebrachtes Sensorsystem 2 mit Bolzenlochsensor 56, eine Zentriereinrichtung 8, eine Referenzeinrichtung 13 sowie eine Fördereinrichtung 14 auf. Das Gestell 17 ist dabei aus rechtwinklig zueinander angeordneten Metallprofilen 18 hergestellt, die miteinander zu einem festen, verwindungssteifen Rahmen verschweißt sind. Das Gestell 17 weist eine Aufstandsfläche auf einem nicht dargestellten Untergrund von

ca. 1030 mm x 1030 mm auf, eine Höhenausdehnung des Gestells 17 beträgt ungefähr 2000 mm. Ungefähr auf halber Höhe des Gestells 17 ist eine Fördereinrichtung 14 angebracht, die im Wesentlichen aus zwei, mit dem Gestell 17 verbundenen, horizontalen, parallelen Führungsschienen 19 und zwischen den Führungsschienen 19 drehbar gelagerten Transportwalzen 20 aufgebaut ist. Die Transportwalzen 20 sind in der Regel motorisch angetrieben. An der Oberseite des Gestells 17 sind zwei als Quertraversen 21 ausgeführte Metallprofile vorgesehen, an deren Unterseite eine Halteplatte 22 zur Befestigung des Sensorsystems 2 (Fig. 4) angebracht ist.

Das Sensorsystem 2 ist, wie in Fig. 4 näher dargestellt, drehbar gegenüber einer mehrachsig justierbaren Befestigungsplatte 23 ausgeführt, wobei die Befestigungsplatte 23 an der Halteplatte 22 angebracht ist. Die drehbare Lagerung des Sensorsystems 2 gegenüber der Befestigungsplatte 23 wird über einen motorisch angetriebenen Drehtisch 24 verwirklicht, wobei eine Drehachse 7 des Drehtischs 24 bei Aufstellung des Messsystems 1 auf einer ebenen Unterlage im Wesentlichen vertikal verläuft. An dem Drehtisch 24 ist ein orthogonal zur Drehachse 7 verfahrbarer Linearschlitten 25 angebracht, wobei an dem bewegten Teil des Linearschlittens 25 ein nach innen zur Drehachse 7 gerichteter laseroptischer Profilsensor 27A befestigt und ein parallel zur Drehachse bewegbarer, zweiter Linearschlitten 26 vorgesehen ist. An dem zweiten Linearschlitten 26 ist ein nach innen zur Drehachse 7 gerichteter laseroptischer Profilsensor 27B befestigt, der für eine Abtastung einer Außenkontur des Messobjekts vorgesehen ist. Der Profilsensor 27B kann durch die Anbringung am zweiten Linearschlitten insgesamt in drei Achsen bewegt werden. Dabei ist eine erste Achse die Drehachse 7, eine zweite Achse wird durch den ersten Linearschlitten 25 gebildet und ist eine Horizontalschiebeachse 28, eine dritte Achse wird durch den zweiten Linearschlitten 26 gebildet und ist eine parallel zur Drehachse 7 ausgerichtete Vertikalschiebeachse 29. Sensor 27A

führt nur eine Drehung um die Drehachse 7 aus und wird längs der Schiebachse 28 mit dem Linearschlitten 25 positioniert.

13

In Fig. 4 ist auch der Bolzenlochsensor 56 näher dargestellt, der einen laseroptischen Triangulationssensor aufweist. Er ist an dem für die Rotation des Sensorsystems 2 um die Drehachse 7 vorgesehenen Drehtisch 24 mittels eines Befestigungswinkels angebracht und weist einen Linearversteller 59 zur Bewegung in einer Radialrichtung 57 in einer Ebene orthogonal zur Drehachse sowie einen Höhenversteller 60 zur Bewegung in einer Vertikalrichtung 63 parallel zur Drehachse 7 auf. auf unterschiedliche Bolzenlochsensor 56 der **Damit** kann Mittenloch 55 Lochkreisdurchmesser der konzentrisch um das angeordneten Bolzenlöcher 54 eingestellt werden und zur Ermittlung einer Kontur der Bolzenlöcher 54 verwendet werden.

Koaxial zum Sensorsystem 2 ist in dem Messsystem 1 die in Fig. 3 näher dargestellte Referenzeinrichtung 13 vorgesehen, die über eine Hubeinheit 30 parallel zur Drehachse 7 in vertikaler Richtung verschiebbar ist, wobei die Hubeinheit 30 mittels zweier Metallprofile an dem Gestell 17 befestigt ist. Die Hubeinheit 30 weist gemäß Fig. 3 einen von der Hubeinheit verfahrbaren Tragwinkel 31 auf, auf dem ein Drehtisch 32 mit integrierter mehrachsiger Feinjustieraufnahme befestigt ist. Auf der relativ zum Tragwinkel 31 drehbaren Tischplatte 33 ist ein orthogonal zur Drehachse 7 linearbeweglicher Linearsteller 34 vorgesehen, an dem ein optisch arbeitender Messkopf 35 angebracht ist. Der Messkopf 35 kann somit gegenüber dem Gestell 17 in drei Achsen verstellt werden, dabei handelt es sich um eine im Wesentlichen zur Drehachse 7 parallele lineare Hubachse 36, um eine orthogonal zur Drehachse 7 ausgerichtete lineare Radialachse 37 sowie um eine parallel, insbesondere koaxial, zur Drehachse 7 des Sensorsystems ausgerichtete Rotationsachse 38.

Weiterhin ist an dem Messsystem 1 eine Zentriereinrichtung 8 vorgesehen, die für eine Zentrierung des auf den Transportwalzen 20 verschiebbaren Messobjekts gegenüber dem Sensorsystem 2 und der Referenzeinrichtung 13 ausgebildet ist. Die in Fig. 2 näher dargestellte Zentriereinrichtung 8 weist zwei gegenüberliegend angeordnete, verschieblich mit einer Grundplatte 39 verbundene Zentrierschlitten 40 auf, die über einen Zahnriemen 41 kinematisch gekoppelt sind. Dazu sind an der Grundplatte 39 Riemenräder 42 zur Umlenkung des Zahnriemens vorgesehen, wobei der Zahnriemen an den Zentrierschlitten 40 jeweils seitlich angebracht ist. Einer der Zentrierschlitten 40 kann mittels eines Pneumatikzylinders 43 linear verschoben werden, wobei eine Verschieberichtung 44 orthogonal zur Drehachse 7 vorgesehen ist. Bedingt durch die kinematische Kopplung der Zentrierschlitten 40 über den Zahnriemen 41 führt der gegenüberliegend angeordnete Zentrierschlitten 40 eine entgegengesetzte Bewegung längs der Verschieberichtung durch. Somit kann in einfacher Weise eine Zentrierung des Messobjekts durch Verschieben der Zentrierschlitten 40 erzielt werden. In der Grundplatte 39 ist eine Mittenausnehmung 45 vorgesehen, durch die, wie in Fig. 1 dargestellt, die Referenzeinrichtung 13 in vertikaler Richtung nach oben verschoben werden kann, um z.B. eine Innenkontur und/oder eine Referenzstruktur des nicht dargestellten Messobjekts zu erfassen.

Bei dem in Fig. 5 schematisch dargestellten Messobjekt 47 handelt es sich um ein Kraftfahrzeugrad, das aus einer Felge 48 und einer Radschüssel 49 aufgebaut ist. Für die Beurteilung der Fertigungsqualität eines derartigen Kraftfahrzeugrads 47 ist insbesondere die radial nach außen weisende Kontur 4 bzw. Oberflächenkontur der Felge 48 zu betrachten, deren einzelne, aneinandergrenzende Geometriebereiche nachfolgend kurz vorgestellt werden sollen.

In einem Bereich eines minimalen Durchmessers weist die Felge 48 ein Felgenbett 50 auf, von dem aus sich jeweils in axialer Richtung betrachtet ein sogenannter Felgenhump 52 anschließt, der einen Übergang zu einer Felgenschulter 51 bildet, in der nach Aufziehen eines Reifens eine Kontaktfläche mit dem Reifen vorgesehen ist und die nach außen durch ein Felgenhorn 53 abgeschlossen wird. Im Inneren der Felge befindet sich auf einer Innenseite des Felgenbettes 50 eine Radschüssel 49, die ein in axialer Richtung 9 gebrachtes Mittenloch 55 sowie konzentrisch um das Mittenloch verteilte Bolzenlöcher 54 aufweist. Das Mittenloch 55 tritt bei einer Montage des Kraftfahrzeugrads 47 mit einem als Zentrierdorn ausgeführten Abschnitt einer nicht dargestellten Radaufnahme in formschlüssige Verbindung und bestimmt somit die Rotationsachse des Kraftfahrzeugrads 47. Das Mittenloch 55 dient als Referenzstruktur zur Definition des objektfesten Objektkoordinatensystems 6, dessen y-Achse durch die Zentralachse des Mittenlochs definiert ist. Das Mittenloch ist von einem ringförmigen Abschnitt der Radschüssel 49 umgeben, deren dem Felgeninneren unterbrochenen auch Seite einen zugewandte Messobjektoberflächenabschnitt 11 bildet, der nach Montage des Rades fest an die Außenseite der Radaufnahme gespannt ist. Dieser ringförmige Abschnitt definiert die x-y Referenzebene des Messobjektes. Die Referenzstruktur dient auch zur Ermittlung der Lage der Bolzenlöcher 54 sowie zur Ermittlung der Kontur der Felge 48, die mittels des erfindungsgemäßen Messsystems ermittelt werden kann.

Die für die Konturermittlung eingesetzten Messmittel sind in Fig. 5 schematisch eingezeichnet. Dabei ist das Sensorsystem 2 mit den optischen Sensoren 27A/27B zur Ermittlung der nach außen weisenden Oberflächenkontur der Felge 48 vorgesehen. Dazu ist es längs der Horizontalschiebeachse 28 in Radialrichtung zur Rotationsachse 7 und entlang der Vertikalschiebeachse 29 verstellbar und um die Drehachse 7 drehbar gegenüber dem Kraftfahrzeugrad 47 an dem schematisch

dargestellten Gestell angebracht. Der Axialabstand der Sensoren 27A/27B ist verstellbar. Zur Abtastung der Oberflächenkontur sind die Sensoren 27A/27B des Sensorsystems 2 als laseroptische Triangulationssysteme ausgeführt, so dass sie eine berührungslose Abtastung der Oberfläche durchführen können.

Die in einen Innenbereich der Felge 48 einfahrbare, zur berührungslosen Abtastung der Referenzstruktur 9 und des Messobjektoberflächenabschnitts 11 vorgesehene Referenzeinrichtung 13 ist dazu längs der linearen Hubachse 36 und der linearen Radialachse 37 verschiebbar und ebenfalls um die Drehachse 7 relativ zur Felge 48 drehbar. Die Referenzeinrichtung ist durch den Messkopf 35 ebenfalls als laseroptisches Triangulationssystem ausgeführt, so dass eine vollständig berührungslose Abtastung der Kontur des Kraftfahrzeugrads 47 gewährleistet ist. Mit dem Messkopf 35 wird gleichzeitig das Mittelloch 55, die Position der Bolzenlöcher 54 und die ringförmige Auflagefläche in der Randschüssel 49 erfasst.

Des weiteren ist an dem Messsystem ein optischer Bolzenlochsensor 56 vorgesehen, der in Radialrichtung 57 verschiebbar ist, um eine Anpassung auf unterschiedliche Bolzenlochkreise zu ermöglichen. Der Bolzenlochsensor 56 ist in Axialrichtung auf verschiedene Radbreiten einstellbar.

Das Kraftfahrzeugrad 47 ist während des Messvorgangs durch die Halteklammern 46 zentriert und ruht etwas oberhalb der nicht dargestellten Fördereinrichtung, um eine eindeutige Lage gegenüber dem Messsystem einnehmen zu können. Bei der in Fig. 5 dargestellten Messsituation ist das Messkoordinatensystem 5 im Wesentlichen übereinstimmend mit dem Objektkoordinatensystem 6 angeordnet, geringfügige Abweichungen können durch die Referenzeinrichtung 13 anhand der Abtastung der Referenzstruktur 9 ermittelt werden und in

Korrelation mit den von dem Sensorsystem 2 erzeugten Abtastwerten für die Außenfläche der Felge 48 gebracht werden.

Für eine Vermessung eines rotationsähnlichen Messobjekts, das auf der Fördereinrichtung 14 in einer im Wesentlichen geradlinigen Bewegung längs der Führungsschiene 19 in das Messsystem 1 transportiert werden kann, werden zunächst das Sensorsystem 2 und die Referenzeinrichtung 13 jeweils in eine Ausgangsposition gebracht. Dabei ist die Ausgangsposition des Sensorsystems 2 durch einen maximalen radialen Abstand der Profilsensoren 27A/27B zum Drehtisch 24 gekennzeichnet, während die Ausgangsposition der Referenzeinrichtung 13 durch eine maximale Entfernung des Messkopfes 35 vom Drehtisch 24 des Sensorsystems 2 bestimmt ist.

Die Zentrierschlitten 40 der Zentriereinrichtung 8 sind in der Ausgangsposition maximal voneinander entfernt und erlauben durch gegenseitige Annäherung eine Zentrierung des Messobjekts. Diese Zentrierung findet statt, sobald das Messobjekt mittels der Fördereinrichtung 14 von der in Fig. 1 nach vorne weisenden Eintrittsseite in das Innere des Messsystems 1 in einen Erfassungsbereich der Zentriereinrichtung 8 transportiert wurde. Dabei werden die Zentrierschlitten 40 mit Hilfe des Pneumatikzylinders 43 und des Zahnriemens 41 aufeinander zugefahren und greifen mit ihren Halteklammern 46 das Messobjekt an seiner Außenkontur. Bei symmetrischen Messobjekten wird durch die symmetrische Anordnung der Halteklammern 46 an dem Zentrierschlitten 40 eine Ausrichtung einer Symmetrieachse des Messobjekts im Wesentlichen konzentrisch zu der Drehachse 7 des Sensorsystems 2 hervorgerufen. Eine exakte Zentrierung zum Messkoordinatensystems ist jedoch nicht erforderlich.

Sobald das Messobjekt durch die Zentriereinrichtung 8 in den Erfassungsbereich des Meßsystems eingebracht und ausgerichtet ist, 18

können das Sensorsystem 2 und die Referenzeinrichtung 13 aus ihrer Ausgangsposition in eine Funktionsposition verschoben werden. In der Funktionsposition sind die Profilsensoren 27A/27B und der Messkopf 35 derart gegenüber dem Messobjekt beabstandet, dass sie eine berührungslose, optische Konturerfassung des Messobjekts durchführen können, ohne Gefahr zu laufen, das Messobjekt aus ihrem Erfassungsbereich zu verlieren oder mechanisch mit dem Messobjekt zu kollidieren. Mittels eines nicht dargestellten Größernerfassungsmittels, dass vor der Messposition vorgesehen werden kann, können Daten zur Voreinstellung des Sensorsystems 2 und der Referenzeinrichtung 13 zur Verfügung gestellt werden.

Für den Messvorgang zur Erfassung der Konturen des Messobjekts Sensorsystem 2 vorgesehenen der am Rotation eine Profilsensoren 27A und 27B um die Drehachse 7 statt. Dabei tasten die Profilsensoren 27A und 27B die Kontur sukzessive in Abtastebenen ab, die jeweils in radialer Richtung durch die Drehachse 7 verlaufen . Der Messkopf 35 erfasst in ähnlicher Weise die Referenzstruktur 9, indem er um die Drehachse 38 rotiert wird. Eine winkelgenaue Zuordnung von zugehörigen Abtastebenen des Profilsensors 27 und des Messkopfs 35 wird ermöglicht durch jeweils mit diesen Messeinrichtungen gekoppelte, nicht dargestellte Winkelsensoren, die derart aufeinander abgestimmt sind, dass gleichen Winkellagen gegenüber dem Messobjekt gleiche Winkel zugeordnet werden. Dadurch kann eine eindeutige Zuordnung von Abtastebenen der Profilsensoren 27A und 27B zu Abtastebenen des Messkopfs 35 erfolgen. Eine synchrone Bewegung der beiden Messsysteme ist möglich, aber nicht notwendig. Sobald Sensorsystem 2 eine vollständige Umdrehung um die Drehachse 7 vollzogen hat, kann mit einer nicht dargestellten Auswerteeinrichtung eine Konturermittlung des Messobjekts anhand der ermittelten Konturdaten des Sensorsystems 2, des Bolzenlochsensors 56 und der Referenzeinrichtung 13 durchgeführt bzw. vervollständigt werden. Als Ergebnis der Konturermittlung wird eine datentechnische Repräsentation der Kontur des Messobjekts im Messkoordinatensystem erzeugt, die anhand der ermittelten Position des Objektkoordinatensystems in das Objektkoordinatensystem transformiert werden kann.

Durch Vergleich mit vorgebbaren, in der Auswerteinrichtung enthaltenen Referenzkonturen kann eine Ist-Soll-Abweichung ermittelt werden. Liegt eine Ist-Kontur des Messobjekts in einem Toleranzbereich einer Referenzkontur, so kann eine Maximal- oder Minimalabweichung von der Referenzkontur ermittelt werden, die für eine spätere Verwendung des Messobjekts von Bedeutung sein kann. Um diese Maximal- oder Minimalabweichung zu kennzeichnen, kann an dem Sensorsystem 2 und/oder an der Referenzeinrichtung 13 eine nicht dargestellte Markierungseinrichtung vorgesehen werden, die durch neuerliches Abfahren der Kontur des Messobjekts bis an die Position der Maximal-Minimalabweichungsstelle eine entsprechende Markierung, insbesondere durch Farbauftrag, Anbringen eines Aufklebers oder Ankörnen des Messobjekts, vornehmen kann. Anschließend werden das Sensorsystem und die Referenzeinrichtung 13 wieder in ihre Ausgangsposition verfahren, die Zentriereinrichtung 8 löst die Fixierung des Messobjekts mittels der Zentrierschlitten 40 und das Messobjekt kann mittels antreibbarer Transportwalzen 20 aus dem Messsystem 1 in im Wesentlichen geradliniger Bewegung entfernt werden.

Bei dem neuartigen Konzept dieser Rädermessmaschine wird anstelle des Rades die Messsensorik um das festgehaltene Radius herumgedreht. Dies bringt eine Reihe entscheidender Vorteile gegenüber herkömmlichen Rädermesssystemen.

Das Rad bleibt während der Messung in der Messeinrichtung stehen und wird beispielsweise mittels der erläuterten 4-Rollen-Zentriereinrichtung, typischerweise anliegend am inneren Horn, in der

Messposition gehalten. Weil auf eine Drehung des Messobjektes während der Messung verzichtet wird, gehen der Einfluss von Radgewicht und Raddimensionen nicht in das dynamische Verhalten des Messgerätes bzw. des Messvorganges ein.

Die Zentriereinrichtung hat keine hohen Genauigkeitsanforderungen. Sie kann daher relativ einfach aufgebaut sein und den Zentrierprozess schnell durchführen. Sie muss lediglich das Rad im Fangbereich (Erfassungsbereich) der Sensoren positionieren und während der Messung das Rad fixieren, um den Einfluss von Erschütterungen und Akustikanregungen im Produktionsumfeld auf den Messvorgang auszuschalten. Die Spannkräfte der Zentriereinrichtung können sehr klein gehalten werden und werden typischerweise so eingestellt, dass eine die Messung beeinflussende Verformung des inneren Horns nicht auftritt.

Das dynamische Verhalten der Sensorik und damit des Messvorganges ist weitgehend konstant bzw. weitgehend unabhängig von den Raddimensionen. Da die Raddimensionen die Messung nicht beeinflussen, ist die Zykluszeit der Messung weitgehend unabhängig von Raddimensionen und Radgewichten. Die Sensoren benötigen keine Freifahrbewegung. Beim Be- und Entladen werden sie lediglich in eine Position bewegt, die außerhalb der Störkontur der Förderbewegung liegt.

Die als Referenzstruktur dienende Nabenbohrung (Mittelloch) bleibt während der gesamten Vermessung für die Messung frei zugänglich. Die Referenz wird nicht durch mechanische Anlageflächen gebildet, sondern mit Sensoren direkt an der Auflagefläche und in der Nabenbohrung gemessen. Damit kann eine ungenaue oder schräge Fixierung einfach kompensiert werden.

21

Es kann sowohl für das Sensorsystem, als auch für die Referenzeinrichtung jede Art von Sensorik (taktil oder berührungslos, z.B. optisch, induktiv, kapazitiv) eingesetzt werden. Die Vermessung der Referenzstruktur kann durch einen feststehenden Mehrstellenmesskopf oder, wie im Ausführungsbeispiel, durch eine ebenfalls rotierende Messeinheit erfolgen.

Die Ebenheit der Nabenauflagefläche 11, die ein wichtiges Kriterium für die Sicherheit der Befestigung auf der Nabe und für die Güte des Seitenschlages ist, kann mit Hilfe der Sensorik der Referenzeinrichtung direkt gemessen werden. Hierfür ist keine gesonderte Messeinrichtung notwendig, so dass diese wichtigen Daten quasi als "Abfallprodukt" der Referenzmessung ermittelbar sind. Durch Anbau weiterer Sensoren an der dem Sensorsystem 2 und/oder der Referenzeinrichtung 13 können weitere Konturmerkmale wie eine Wandstärke am inneren Horn oder im Tiefbett durch Verrechnung mit den Daten der Sensoren 27A/27B bzw. ein Bremssattelfreigang durch entsprechendes Positionieren des Sensors 35 ermittelt werden. Mit dem Bolzenlochsensor 56 kann auch eine Anschlussgeometrie für eine Staubkappe ermittelt werden. Da die Referenz gemessen wird, spielen eventuelle Verschmutzungen an der Fixierung des Rades am inneren Horn keine Rolle.

Das gesamte Spektrum von in der Praxis vorkommenden Radgrößen, beispielsweise von 13" bis 24,5" Durchmesser, von 3,5" bis 17" Maulweite, von 52 bis 281 mm Nabebohrungsdurchmesser und/oder von ca. 5 bis ca. 70 kg Gewicht wird ausschließlich durch Einstellung der Sensoren mit Positioniereinheiten ausschließlich über Änderung von deren Positionsparametern zugänglich. Mechanische Anpassungen oder Umbauten sind nicht erforderlich. Das Messsystem bleibt für alle Arten von Rädern das Gleiche. Selbstverständlich sind auch Dimensionen außerhalb der beispielhaft angegebenen Bereiche vermessbar.

Das Konzept des Messsystems erlaubt eine Integration in bereits vorhandene Fördertechnik, indem beispielsweise ein Förderband oder dergleichen zum Antransport des Messobjekts in die Messposition und nach der Messung zum Abtransport aus der Messposition genutzt werden kann. Zur Integration der kompakten Messeinrichtung wird nur ein Abschnitt der Förderlänge in der Größenordnung von einem Meter benötigt. Insgesamt ist die Standfläche (footprint) der Messeinrichtung auch annähernd voll genutzten in dass sehr gering, SO Produktionsräumen die Integration prozessnaher Messtechnik möglich Be-Entladung kann die und Selbstverständlich wird. Messeinrichtung auch mit "Pick- and Place'-Systemen oder Robotersystemen erfolgen, die die Räder beispielsweise im Tiefbett oder flach über dem äußeren Horn greifen können. Durch die Integration der Matchpunktmarkierung am Sensorsystem können gesonderte Manipulatoren für die Matchpunktmarkierung entfallen. Bereits vorhandene Einstellmeister (Kalibriernormale) können weiter verwendet werden. Diese beispielhaft erwähnten Eigenschaften zeigen, dass im Rahmen der Erfindung Konzepte möglich sind, die höchste Flexibilität und Funktionsumfang bezüglich Messfunktion und Integration in die Produktionsumgebung bieten.

<u>Patentansprüche</u>

- 1. Verfahren zur Vermessung eines Messobjekts (3), das zumindest eine Referenzstruktur (9) zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems (6) aufweist, mit Hilfe eines Messsystems (1), das mindestens ein Sensorsystem (2) zur Erfassung einer Kontur (4) des Messobjekts in einem Messkoordinatensystem (5) umfasst, gekennzeichnet durch die Schritte:
 - Positionieren des Messobjektes in einer Messposition im Erfassungsbereich des Sensorsystems,
 - Feststellen der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur,
 - Verknüpfen des Objektkoordinatensystems mit dem Messkoordinatensystem,
 - Drehung des Sensorsystems um eine Drehachse (7) relativ zum
 Messobjekt zur Ermittlung von Konturdaten,
 - Verarbeitung der Konturdaten unter Berücksichtigung der Lage des Objektkoordinatensystems in einer Auswerteeinheit.
- Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass das Messobjekt während der Vermessung durch eine Zentriereinrichtung (40) so fixiert wird, dass eine Zugänglichkeit zur Referenzstruktur nicht behindert wird.
- 3. Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass eine Fixierung des Messobjekts in der Messposition derart vorgesehen ist, dass die Referenzstruktur für die Feststellung der Lage des Messobjekts zugänglich ist, wobei das Messobjekt im Bezug auf eine Messobjektachse im wesentlichen rotationsähnlich ist, die Referenzstruktur innerhalb der Außenkontur des Messobjekts im Bereich der Messobjektachse angeordnet ist und eine Zentrier-

- einrichtung zur Zentrierung des Messobjekts an der Außenkontur des Messobjekts angreift.
- 4. Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass eine Referenzeinrichtung (13) zur Feststellung der Lage des Objektkoordinatensystems die im wesentlichen frei zugängliche Referenzstruktur abtastet.
- 5. Verfahren nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass die Referenzeinrichtung (13) die im wesentlichen frei zugängliche Referenzstruktur berührungslos abtastet.
- 6. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass eine Referenzeinrichtung zur Feststellung der Lage des Objektkoordinatensystems eine mechanische Ausrichtung des Messobjekts anhand der Referenzstruktur vornimmt, wobei insbesondere eine Vermessung der Referenzstruktur stattfindet.
- 7. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass eine Form- und/oder Lageabweichung zumindest eines, für eine Anlage an einer Objektoberfläche vorgesehenen, im wesentlichen orthogonal zu einer Drehachse des Sensorsystems ausgerichteten und an dem Messobjekt ausgebildeten Messobjektoberflächenabschnitts (11) mittels des Sensorsystems und/oder der Referenzeinrichtung ermittelt wird.
- 8. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass durch eine mit dem Sensorsystem verbundene Markierungseinrichtung eine Markierung an dem Messobjekt angebracht wird, die insbesondere einen charakteristischen Messpunkt kennzeichnet.

- 9. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass ein Transport des Messobjektes im wesentlichen geradlinig zwischen einer Einfuhröffnung und einer Ausfuhröffnung des Messsystems, vorzugsweise senkrecht zur Drehachse des Sensorsystems, erfolgt.
- 10. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass Messdaten des Sensorsystems mit Messdaten der Referenzeinrichtung zur Ermittlung von Wandstärken verknüpft werden.
 - 11. Vorrichtung zur Vermessung eines Messobjekts, das zumindest eine Referenzstruktur zur Definition eines objektfesten Objekt-koordinatensystems aufweist, mit: einem Messsystem, das mindestens ein Sensorsystem zur Erfassung einer Kontur des Messobjekts in einem Messkoordinatensystem aufweist, und einer Referenzeinrichtung zur Feststellung der Lage des Objekt-koordinatensystems anhand der Referenzstruktur wobei das Sensorsystem drehbeweglich gegenüber dem Messobjekt gelagert ist.
 - 12. Vorrichtung nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass eine Zentriereinrichtung für eine Positionierung und/oder Fixierung des Messobjekts in der Messposition vor und/oder während der Vermessung vorgesehen ist.
 - 13. Vorrichtung nach Anspruch 11 oder 12, dadurch gekennzeichnet, dass die Referenzeinrichtung für eine berührungslose Abtastung der Referenzstruktur eingerichtet ist.

26

- 14. Vorrichtung nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass die Referenzeinrichtung für eine mechanische Zentrierung des Messobjekts anhand der Referenzstruktur ausgebildet ist.
- 15. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 11 bis 14, dadurch gekennzeichnet, dass das Sensorsystem und/oder die Referenzeinrichtung zur Ermittlung einer Ebenheit und/oder Ausrichtung eines an dem Messobjekt vorgesehenen, im wesentlichen orthogonal zu einer Drehachse des Sensorsystems ausgerichteten und zur Anlage an eine Objektoberfläche ausgebildeten Messobjektoberflächenabschnitts vorgesehen ist.
- 16. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 11 bis 15, dadurch gekennzeichnet, dass an dem Sensorsystem und/oder der Referenzeinrichtung eine Markierungseinrichtung zur Anbringung einer Markierung an dem Messobjekt vorgesehen ist.
- 17. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 11 bis 16, dadurch gekennzeichnet, dass die Referenzeinrichtung drehbar und zumindest im wesentlichen koaxial zu einer Drehachse des Sensorsystems angeordnet ist.
- 18. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 11 bis 17, dadurch gekennzeichnet, dass eine Integration in ein eine Fördereinrichtung (14), insbesondere in ein Lineartransportsystem, vorgesehen ist.
- 19. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 11 bis 18, dadurch gekennzeichnet, dass Größenerfassungsmittel für eine Grundpositionierung des Sensorsystems und/oder der Referenzeinrichtung vorgesehen sind.

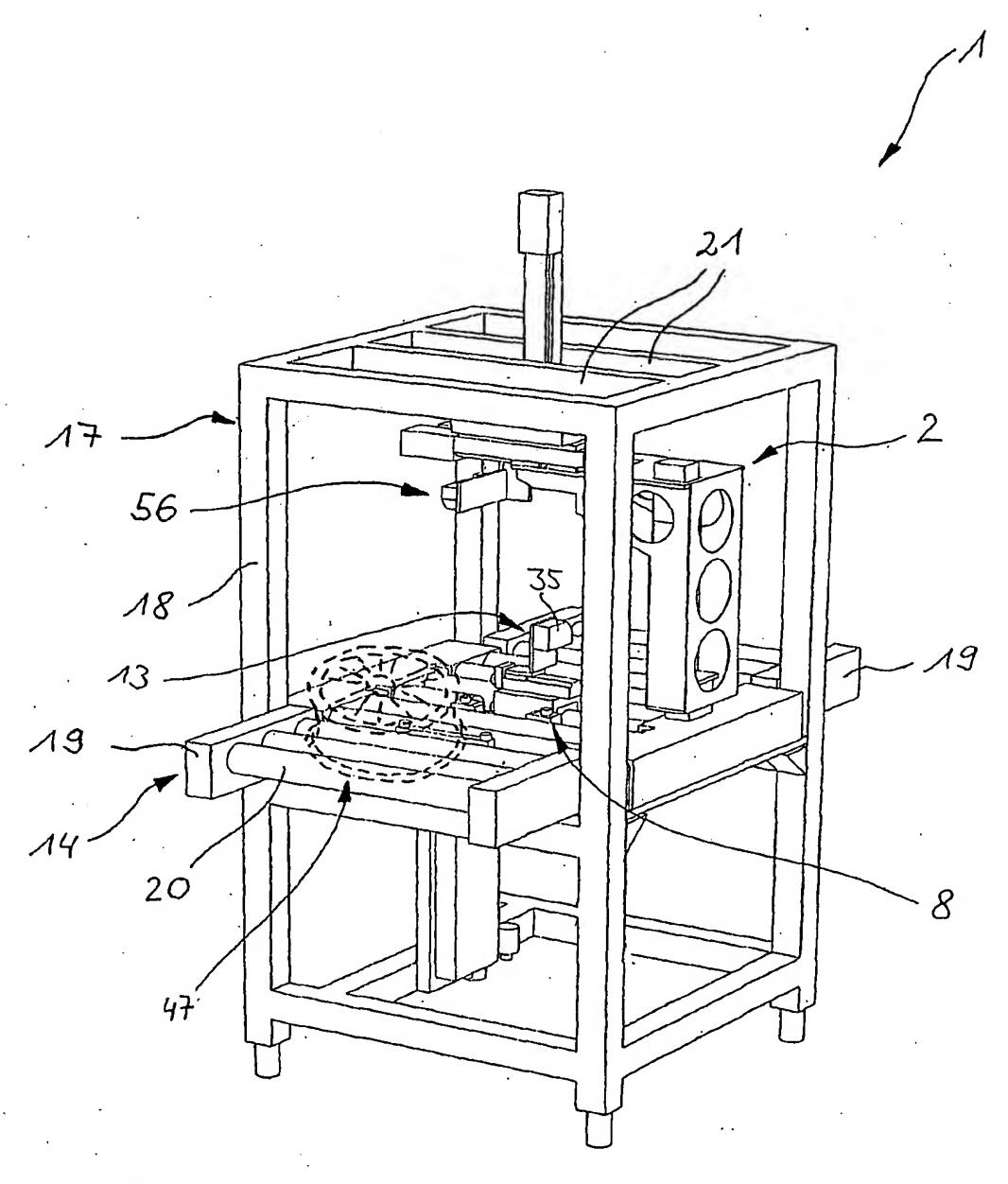
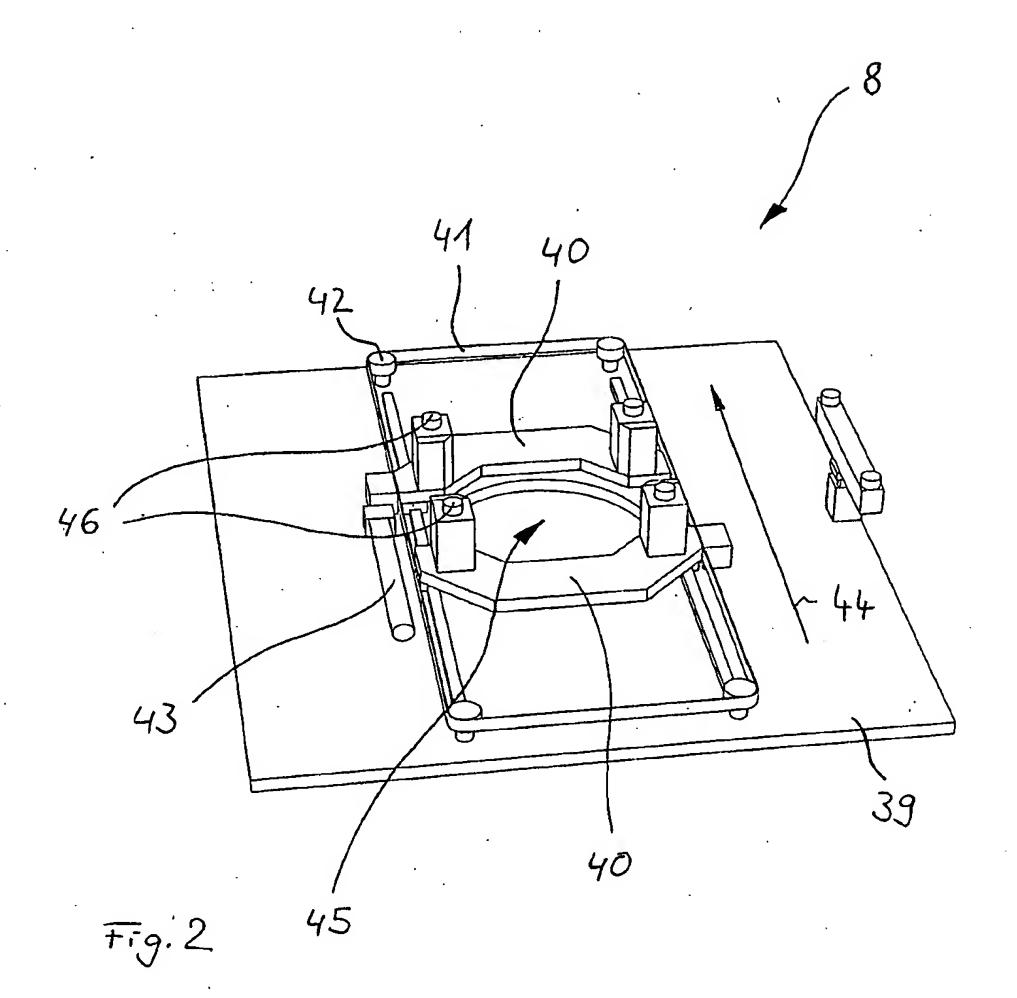
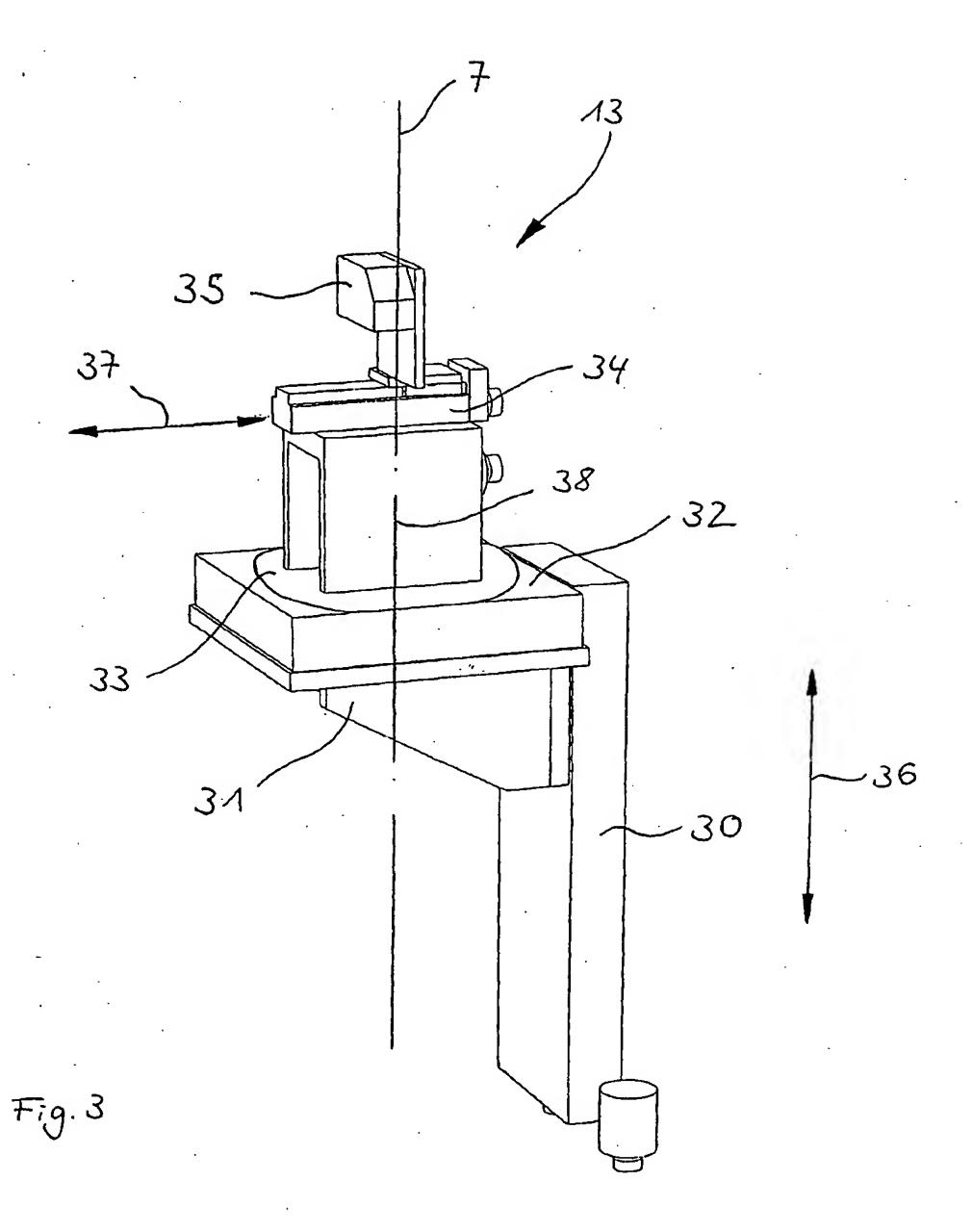
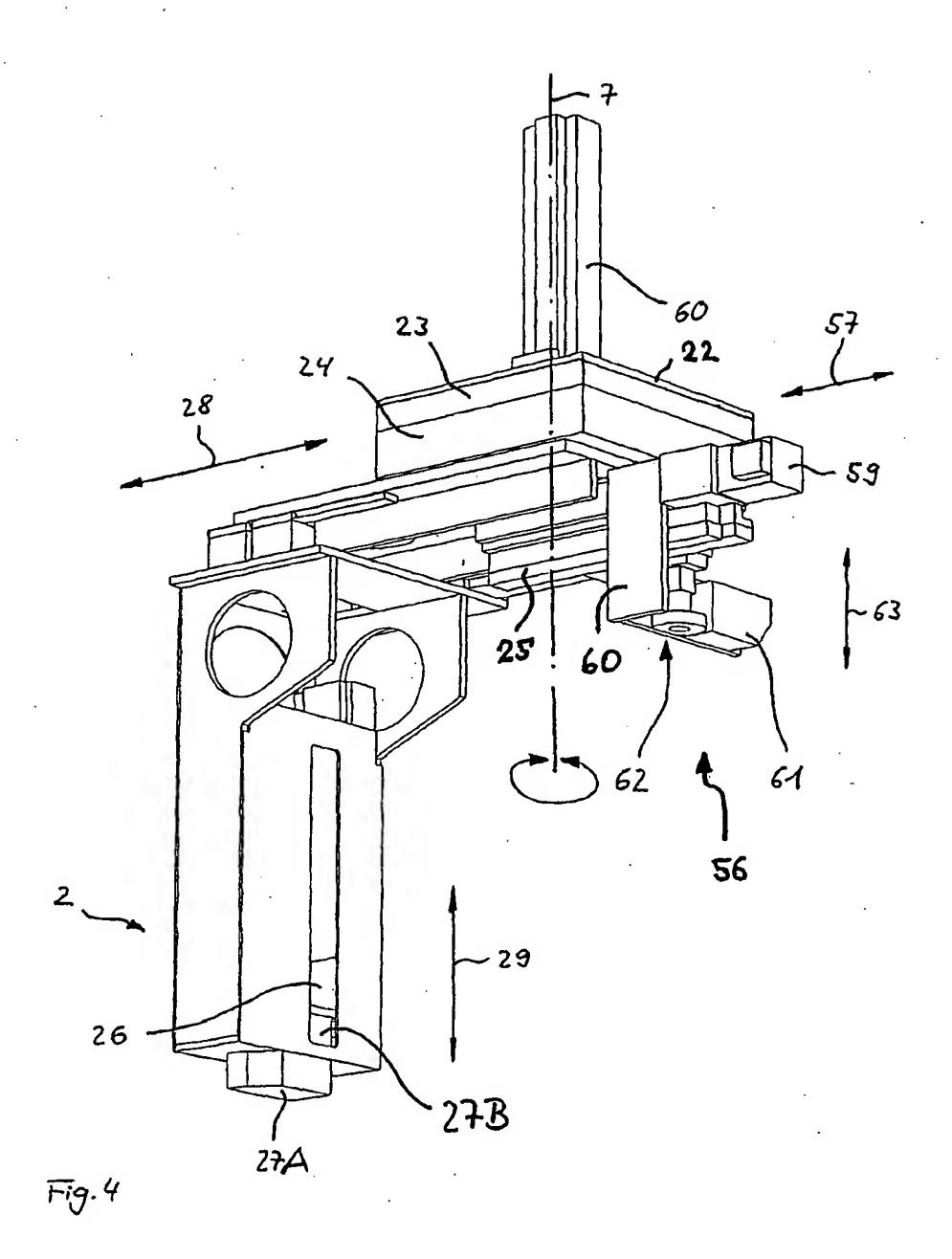
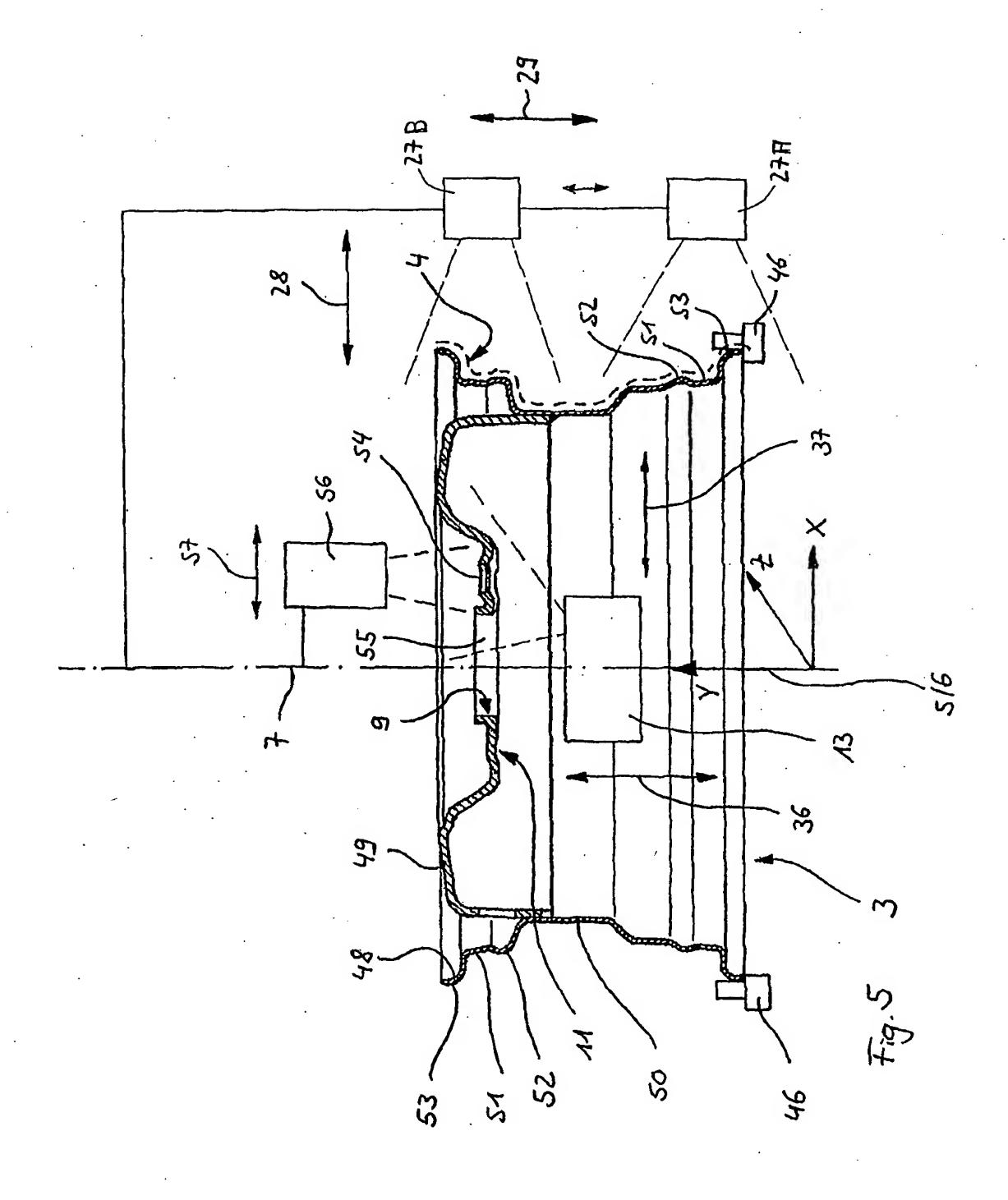


Fig. 1









INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No PCT/EP2005/002960

A. CLASSI IPC 7	FICATION OF SUBJECT MATTER G01B21/04	•	
M - A			
	International Patent Classification (IPC) or to both national classific	ation and IPC	
	SEARCHED cumentation searched (classification system followed by classification)	on symbols)	
IPC 7	GO1B GO1M	·	
Documental	lion searcned other than minimum documentation to the extent that s	such documents are included in the fields searched	l
Electronic d	ata base consulted during the International search (name of data ba	se and, where practical, search terms used)	
EPO-In	ternal, PAJ, WPI Data	•	
		······································	
C. DOCUMI	ENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		·
Category °	Citation of document, with indication, where appropriate, of the rel	evant passages	Relevant to claim No.
X	EP 0 177 038 A (HITACHI, LTD) 9 April 1986 (1986-04-09)	·	1-5,7, 11-13, 15,17
•	page 3, line 35 — page 9, line 29		13,17
A]	figures 1-7		6,8-10,
	- -		14,16, 18,19
X .	EP 0 661 518 A (RAUTARUUKKI OY; SPECTRA-PHYSICS VISIONTECH OY)		1-5,7, 10-13,15
Á	5 July 1995 (1995-07-05) column 1, line 1 - column 3, line figures 1-5		6,8,9, 14,16-19
		-/	
		·	· .
	•		
X Furti	ner documents are listed in the continuation of box C.	Patent family members are listed in annex	K.
* Special ca	tegories of cited documents:	"T" later document published after the internation or priority date and not in conflict with the 'ep	al filing date
consid	ent defining the general state of the art which is not lered to be of particular relevance focument but published on or after the international	clied to understand the principle or theory uninvention "X" document of particular relevance; the claimed	nderlying the
which	ate ont which may throw doubts on priority claim(s) or its cited to establish the publication date of another	cannot be considered novel or cannot be con involve an inventive step when the document "Y" document of particular relevance; the claimed	sidered to is taken alone
	n or other special reason (as specified) ant referring to an oral disclosure, use, exhibition or	cannot be considered to involve an inventive document is combined with one or more othe ments, such combination being obvious to a	slep when the r such docu-
	ent published prior to the international filling date but nan the priority date claimed	in the art. *&" document member of the same patent family	
Date of the	actual completion of the international search	Date of mailing of the international search repo	ori
1	5 June 2005	21/06/2005	<u></u> .
Name and r	nailing address of the ISA European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2	Authorized officer	,
NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo ni, Fax: (+31-70) 340-3016 Kunz, L			

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Intermational Application No PCT/EP2005/002960

C.(Continua				
	tion) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT			
Category °	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages		Relevant to claim No.	
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 018, no. 258 (M-1606), 17 May 1994 (1994-05-17) & JP 06 039683 A (0 M LTD), 15 February 1994 (1994-02-15) abstract		3,12	
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 006, no. 240 (M-174), 27 November 1982 (1982-11-27) & JP 57 137135 A (SUMITOMO GOMU KOGYO KK), 24 August 1982 (1982-08-24) abstract		9,18	
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 1998, no. 11, 30 September 1998 (1998-09-30) & JP 10 147417 A (KYOKUTO KAIHATSU KOGYO CO LTD; SHIMAZU MEKUTEMU KK), 2 June 1998 (1998-06-02) abstract		8,9,16, 18	
A	DE 38 36 540 A1 (LEMMERZ-WERKE KGAA, 5330 KOENIGSWINTER, DE) 3 May 1990 (1990-05-03) cited in the application column 5, line 53 - column 7, line 58; figures 1-16	·	1-19	
	· ·			
		·		
		·		

Form PCT/ISA/210 (continuation of second sheet) (January 2004)

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No PCT/EP2005/002960

Patent document cited in search report		Publication date		Patent family member(s)	Publication date
EP 0177038	Α .	09-04-1986	JP EP US	61086606 A 0177038 A1 4721388 A	02-05-1986 09-04-1986 26-01-1988
EP 0661518	A	05-07-1995	FI AT DE DE EP JP US	94907 B 194032 T 69424989 D1 69424989 T2 0661518 A2 8005320 A 5570185 A	31-07-1995 15-07-2000 27-07-2000 26-10-2000 05-07-1995 12-01-1996 29-10-1996
JP 06039683	А	15-02-1994	JP	2750967 B2	18-05-1998
JP 57137135	A	24-08-1982	NONE		
JP 10147417	Α	02-06-1998	JP	3369420 B2	20-01-2003
DE 3836540	A1	03-05-1990	NONE		

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen
PCT/FP2005/002960

			PCT/EP2005/	/002 960
A. KLASSII IPK 7	FIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES G01B21/04		•	
IFK /	GU1D21/U4			
				,
Nach der Int	ernationalen Petentkiassifikation (iPK) oder nach der nationalen Klas	ssifikation und der IPK		
	RCHIERTE GEBIETE			
Recherchier IPK 7	ter Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbo GO1B GO1M	ele)		
IIK /	GOID GOIM			
Hecherchler	1e aber nicht zum Mindestprütstoff gehörende Veröffentlichungen, so	weit diese unter die reche	erchierten Gebiete fa	llen
Während de	r internationalen Recherche konsullierte elektronische Datenbank (N	ame der Datenbank und	evil. verwendete Su	chbegriife)
EPO-Int	ternal, PAJ, WPI Data			
	·	•		
				
	SENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN	- Jours Dates all Income	-3 T-31-	Data Approach Ne
Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe	e der in betracht kommen	Gen relie	Betr. Anspruch Nr.
				1 6 7
X	EP 0 177 038 A (HITACHI, LTD) 9. April 1986 (1986-04-09)			1-5,7, 11-13,
	9. April 1900 (1900-04-09)			15,17
	Seite 3, Zeile 35 - Seite 9, Zeil	e 29		20,20
Α	Abbildungen 1-7	•		6,8-10,
	·			14,16,
				18,19
χ	EP 0 661 518 A (RAUTARUUKKI OY;			1-5,7,
^	SPECTRA-PHYSICS VISIONTECH OY)			10-13,15
	5. Juli 1995 (1995-07-05)	•		·
Α	Spalte 1, Zeile 1 - Spalte 3, Zei	le 27;		6,8,9,
	Abbildungen 1-5			14,16-19
		·/		
}		,		
	·			
·				•
		······································		
	ere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu ehmen	X Slehe Anhang P	etentfamille	
		"T" Spätere Veröffentlicht oder dem Priorilätsda	ung, die nach dem in alum veröffentlicht w	nternationalen Anmeldedatum vorden ist und mit der
'A' Veröffe aber n	ntlichung, die den allgemelnen Stand der Technik definiert, licht als besonders bedeutsam anzusehen ist			um Verständnis des der Jer der ihr zugrundeliegenden
"E" ālteres Anmel	Dokument, das jedoch erst am oder nach dem Internationalen Idedatum veröffentlicht worden ist	Theorie angegeben i	ist i	ing; die beanspruchte Erfindung
"L" Veröffer	ntlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft er- nen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer		dleser Veröffentilchi	ung nicht als neu oder auf
anden		"Y" Veröffentlichung von	besonderer Bedeutu	ng; die beanspruchte Erfindung I beruhend betrachtet
ausge		werden, wenn die Ve	erötfentlichung mit el	ner oder mehreren anderen erbindung gebracht wird und
elne B	lenulzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht	diese Verbindung für	r einen Fachmann na	aheliegend ist
dem b	eanspruchten Prioritätsdatum veröftentlicht worden ist	*&* Veröffentlichung, die l		
Datum des	Abschlusses der Internationalen Recherche	Absendedatum des l	internationalen Rech	erchenberichts
	E Juni 200E	21/06/20	105	
	5. Juni 2005	21/00/20	····	
Name und	Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde	Bevollmächtigter Bed	dlensteter	
	Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentiaan 2 NL – 2280 HV Rijswijk			
	Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl, Fax: (+31-70) 340-3016	Kunz, L		

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen
PCT/EP2005/002960

		005/002960
	ung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN	Cata Anomaich Ma
Kategorie®	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Telle	Betr. Anspruch Nr.
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN Bd. 018, Nr. 258 (M-1606), 17. Mai 1994 (1994-05-17) & JP 06 039683 A (O M LTD), 15. Februar 1994 (1994-02-15) Zusammenfassung	3,12
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN Bd. 006, Nr. 240 (M-174), 27. November 1982 (1982-11-27) & JP 57 137135 A (SUMITOMO GOMU KOGYO KK), 24. August 1982 (1982-08-24) Zusammenfassung	9,18
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN Bd. 1998, Nr. 11, 30. September 1998 (1998-09-30) & JP 10 147417 A (KYOKUTO KAIHATSU KOGYO CO LTD; SHIMAZU MEKUTEMU KK), 2. Juni 1998 (1998-06-02) Zusammenfassung	8,9,16, 18
A	DE 38 36 540 A1 (LEMMERZ-WERKE KGAA, 5330 KOENIGSWINTER, DE) 3. Mai 1990 (1990-05-03) in der Anmeldung erwähnt Spalte 5, Zeile 53 - Spalte 7, Zeile 58; Abbildungen 1-16	1-19
٠		
		•
		·

Formblatt PCT/ISA/210 (Fortsetzung von Blatt 2) (Januar 2004)

INTERNATIONAL RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen
PCT/EP2005/002960

	lecherchenbericht irtes Patentdokume	ent	Datum der Veröffentlichung		Mitglied(er) der Patentfamille		Datum der Veröffentlichung
EP	0177038	A	09-04-1986	JP EP US	61086606 0177038 4721388	A1	02-05-1986 09-04-1986 26-01-1988
EP	0661518	Α	05-07-1995	FI AT DE DE EP JP. US	94907 194032 69424989 69424989 0661518 8005320 5570185	T D1 T2 A2 A	31-07-1995 15-07-2000 27-07-2000 26-10-2000 05-07-1995 12-01-1996 29-10-1996
JP	06039683	A	15-02-1994	JP	2750967	B2	18-05-1998
JP	57137135	Α	24-08-1982	KEINE			ست سند
JP	10147417	Α	02-06-1998	JP	3369420	B2	20-01-2003
DE	3836540	, A1	03-05-1990	KEINE			

PATENT COOPERATION TREATY

PCT

INTERNATIONAL PRELIMINARY REPORT ON PATENTABILITY

(Chapter I of the Patent Cooperation Treaty)

(PCT Rule 44bis)

Applicant's or agent's file reference P 43884 WO	FOR FURTHER ACTION	See item 4 below
International application No. PCT/EP2005/002960	International filing date (day/month/year) 19 March 2005 (19.03.2005)	Priority date (day/month/year) 02 April 2004 (02.04.2004)
International Patent Classification (8th See relevant information in Form F	h edition unless older edition indicated) PCT/ISA/237	
Applicant LUGTENBURG, Jan, Bernd		

1.	This international preliminary replacementational Searching Authority	port on patentability (Chapter y under Rule 44 bis.1(a).	1) is issued by the International Bureau on behalf of the
2.	This REPORT consists of a total	of 13 sheets, including this co	over sheet.
	In the attached sheets, any refere to the international preliminary re	nce to the written opinion of t eport on patentability (Chapte	the International Searching Authority should be read as a reference er I) instead.
3.	This report contains indications r	relating to the following items	· :
	Box No. I	Basis of the report	
	Box No. II	Priority	
	Box No. III	Non-establishment of opini applicability	ion with regard to novelty, inventive step and industrial
	Box No. IV	Lack of unity of invention	
	Box No. V	Reasoned statement under applicability; citations and	Article 35(2) with regard to novelty, inventive step or industrial explanations supporting such statement
	Box No. VI	Certain documents cited	·
	Box No. VII	Certain defects in the intern	national application
	Box No. VIII	Certain observations on the	e international application
4.	The International Bureau will co not, except where the applicant r date (Rule 44bis .2).	mmunicate this report to designakes an express request under	gnated Offices in accordance with Rules 44his.3(c) and 93his.1 but er Article 23(2), before the expiration of 30 months from the priority
			Date of issuance of this report 01 November 2006 (01.11.2006)
	The International Bure		Authorized officer
	34, chemin des Cole		Agnes Wittmann-Regis

e-mail: pt06@wipo.int

Form PCT/IB/373 (January 2004)

Facsimile No. +41 22 338 82 70

1211 Geneva 20, Switzerland

PATENT COOPERATION TREATY

TRANSLATION From the INTERNATIONAL SEARCHING AUTHORITY To: WRITTEN OPINION OF THE INTERNATIONAL SEARCHING AUTHORITY (PCT Rule 43bis.1) See Form PCT/ISA/210 Date of mailing (day/month/year) (sheet 2) FOR FURTHER ACTION Applicant's or agent's file reference See paragraph 2 below P 43884 WO Priority date (day/month/year) International filing date (day/month/year) International application No. 02.04.2004 19.03.2005 PCT/EP2005/002960 International Patent Classification (IPC) or both national classification and IPC G01B21/04 Applicant LUGTENBURG, Jan, Bernd This opinion contains indications relating to the following items: Box No. I Basis of the opinion Box No. II Priority Non-establishment of opinion with regard to novelty, inventive step and industrial applicability Box No. III Lack of unity of invention Box No. IV Reasoned statement under Rule 43bis.1(a)(i) with regard to novelty, inventive step or industrial Box No. V applicability; citations and explanations supporting such statement Box No. VI Certain documents cited Certain defects in the international application Box No. VII Certain observations on the international application Box No. VIII **FURTHER ACTION** If a demand for international preliminary examination is made, this opinion will be considered to be a written opinion of the International Preliminary Examining Authority ("IPEA") except that this does not apply where the applicant chooses an Authority other than this one to be the IPEA and the chosen IPEA has notified the International Bureau under Rule 66.1bis(b) that written opinions of this International Searching Authority will not be so considered. If this opinion is, as provided above, considered to be a written opinion of the IPEA, the applicant is invited to submit to the IPEA a written reply together, where appropriate, with amendments, before the expiration of 3 months from the date of mailing of Form PCI/ISA/220 or before the expiration of 22 months from the priority date, whichever expires later. For further options, see Form PCT/ISA/220. For further details, see notes to Form PCT/ISA/220. 3. Authorized officer Name and mailing address of the ISA/EP

Telephone No.

Facsimile No.

Box	No. I Basis of this opinion	
1.	With regard to the language, this opinion has been established on the basis of the international application in the language in w filed, unless otherwise indicated under this item.	hich it was
	This opinion has been established on the basis of a translation from the original language into the following language	
	, which is the language of a translation furnished for the purposes of international sea	rch (under
	Rule 12.3 and 23.1(b)).	
2.	With regard to any nucleotide and/or amino acid sequence disclosed in the international application and necessary to t invention, this opinion has been established on the basis of:	he claimed
	a. type of material	
	a sequence listing	
	table(s) related to the sequence listing	
	b. format of material	
	in written format	
	in computer readable form	
	c. time of filing/furnishing	
	contained in the international application as filed.	
	filed together with the international application in computer readable form.	
	furnished subsequently to this Authority for the purposes of search.	,
3.	In addition, in the case that more than one version or copy of a sequence listing and/or table(s) relating thereto has be furnished, the required statements that the information in the subsequent or additional copies is identical to that in the application as filed or does not go beyond the application as filed, as appropriate, were furnished.	een filed or plication as
4.	Additional comments:	
		·
1		1
}		
1		
	•	,
	·	
		•
		ļ
	•	
		_

Box No. 11 Priority	
1. The following document has not yet been furnished:	
copy of the earlier application whose priority has been claimed (Rule 43bis.1 and 66.7(a)).	
translation of the earlier application whose priority has been claimed (Rule 43bis.1 and 66.7(b)).	
Consequently it has not been possible to consider the validity of the priority claim. This opinion has nevertheless been entire assumption that the relevant date in the claimed priority date.	stablished on
This opinion has been established as if no priority had been claimed due to the fact that the priority claim has been for (Rules 43bis.1 and 64.1). Thus for the purposes of this opinion, the international filing date indicated above is consider relevant date.	ound invalid red to be the
3. Additional observations, if necessary:	
The validity of the priority claim has not been	
considered because the International Searching Authority	
does not have in its possession a copy of the earlier	
application whose priority has been claimed or, where	
required, a translation of that earlier application. Thi	S
opinion has nevertheless been established on the	
assumption that the relevant date (Rules 43bis.1 and	
64.1) is the claimed priority date.	

Box No. III Non-establishment of opinion with regard to novelty, inventive step and industrial applicability	
The questions whether the claimed invention appears to be novel, to involve an inventive step (to be non obvious), or tapplicable have not been examined in respect of:	o be industrially
the entire international application	
Claims Nos. 6 and 14	
because:	
the said international application, or the said claims Nos.	
relate to the following subject matter which does not require an international preliminary examination (specify):	
	•
	•
	İ
The second claims Nos	,
the description, claims or drawings (indicate particular elements below) or said claims Nos. are so unclear that no meaningful opinion could be formed (specify):	
the claims, or said claims ives.	nately supported
by the description that no meaningful opinion could be formed.	
no international search report has been established for said claims Nos.	
the nucleotide and/or amino acid sequence listing does not comply with the standard provided for in Annex C of t Instructions in that:	he Administrative
the written form has not been furnished	
does not comply with the standard	
the computer readable form has not been furnished	
the computer readable form has not been furnished does not comply with the standard	
the tables related to the nucleotide and/or amino acid sequence listing, if in computer readable form only, do no	nt comply with the
technical requirements provided for in Annex C-bis of the Administrative Instructions.	. ,
See Supplemental Box for further details.	

Statement	nations supporting such statement	
Statement .		
Novelty (N)	Claims 8, 9, 16, 18 and 19	Y]
	Claims 1 to 5, 7, 10 to 13, 15 and 17	N
Inventive step (IS)		ΥI
	Claims 8, 9, 16, 18 and 19	N
	Claims O/ J/ LO/ LO dita Lo	• •
Industrial applicability (IA)	Claims 1 to 5, 7 to 13 and 15 to 19	Y 1
	Claims	. No
Citations and explanations:		•
see supplementa	1 sheet.	
	•	
-		
	•	
•	•	•
•		
		•
-		
	•	
•		
•		

Box No. VII	Certain defects in the international application
The following	defects in the form or contents of the international application have been noted:
	•
see	supplemental sheet.
	·
	·
•	
	•
	•
	$oldsymbol{\cdot}$

International application No.

PCT/EP2005/002960

Supplemental Box

In case the space in any of the preceding boxes is not sufficient. Continuation of:

Boxes V and VII

This Written Opinion of the International Searching Authority makes reference to the following documents:

- D1: EP-A-0 177 038
- D2: EP-A-0 661 518
- D3: PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, volume 1998, no. 11, 30 September 1998, pub. no. JP-A-10 147 417
- D4: PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, volume 006, no. 240 (M-174), 27 November 1982, pub. no. JP-A-57 137

1. No finding concerning the requirements of PCT Article 33

According to the description, the subject matter of the present application comprises inter alia a centring device (8), which is described on page 14, lines 1 to 22, and illustrated in figure 2, and a reference device (13), which is described on page 13, lines 14 to 29, and is illustrated in figure 3. The centring device (8) centres and holds the object for measurement (3) with respect to the sensor system (2) and the reference device (13), determines (13)device reference the while independently thereof the object-related coordinate system on the basis of a reference structure (9) on the object (see page 16, line 22, to page 17, line 2). A reference device which mechanically aligns the object for measurement on the basis of the described. is not structure reference Consequently, the subject matter of claims 6 and 14 supported by the description (PCT neither is

Article 6) nor disclosed in such a way that a person skilled in the art can carry out the subject matter of the application in a way corresponding to claims 6 and 14 (PCT Article 5).

2. Objections under PCT Article 33(2) (novelty)

Document D1 (see in particular page 3, line 35, to 2.1 page 9, line 29, and figures 1 to 7) describes a method for measuring an object for measurement (2), comprising at least one reference structure for the definition of an object coordinate system that is fixed in relation to the object (see page 8, line 34, to page 9, line 29), with the aid of a measuring system (3), which comprises at least one sensor system (3) for recording a contour of the (2) in measurement a measurement for object coordinate system, with the following steps: positioning the object for measurement (2) in a measuring position (1) in the recording area of the sensor system (3) (see page 4, lines 3 to 6); fixing the position of the object coordinate system on the basis of the reference structure (see page 8, line 34, to page 9, line 29); linking the object coordinate system with the measurement coordinate system (see page 2, line 25, to page 3, line 5); turning the sensor system (3) about a rotation axis (3) in relation to the object for measurement (2) to determine the contour data (page 4, lines 3 to 24); processing the contour data, taking into account the position of the object coordinate system, in an evaluation unit (page 3, lines 5 to 8). subject of reasons, matter the these For independent patent claim 1 is anticipated by

document D1, and is therefore not novel.

- 2.2 Document D1 (see in particular page 3, line 35, to page 9, line 29, and figures 1 to 7) describes a device for measuring an object for measurement (2), comprising at least one reference structure for the definition of an object coordinate system that is fixed in relation to the object (see page 8, line 34, to page 9, line 29), with:
 - a measuring system (3), which comprises at least one sensor system (3) for recording a contour of the object for measurement (2) in a measurement coordinate system, and
 - a reference device (3) for fixing the position of the object coordinate system on the basis of the reference structure (see page 2, line 25, to page 3, line 5),
 - the sensor system (3) being mounted in a rotationally movable manner with respect to the object for measurement (2) (see page 4, lines 3 to 24).
 - For these reasons, the subject matter of independent patent claim 11 is anticipated by document D1, and is therefore not novel.
- 2.3 The features of claims 2 to 5, 7, 12, 13, 15 and 17 are likewise known from document D1 and therefore do not contribute anything novel to the subject matter of the patent claims preceding them.

 Claims 2 and 12: see page 4, lines 3 to 6;

 Claims 3 to 5 and 13: see figure 1;

 Claims 7 and 15: see figures 1, 4, 6 and 7;

 Claims 17: see page 4, lines 6 to 8.
- 2.4 Document D2 (see in particular column 1, line 1, to column 3, line 27, and figures 1 to 5) describes a

method for measuring an object for measurement (6), comprising at least one reference structure (P1, P2, P3) for the definition of an object coordinate system, with the aid of a measuring system (A), which comprises at least one sensor system (1) for recording a contour (10) of the object for measurement (6) in a measurement coordinate system, with the following steps:

positioning the object for measurement in a measuring position in the recording area of the sensor system (1) (see figure 2);

fixing the position of the object coordinate system on the basis of the reference structure (P1, P2, P3) (see column 3, lines 9 to 27);

linking the object coordinate system with the measurement coordinate system (see column 1, line 52, to column 2, line 11);

turning the sensor system (1) about a rotation axis (19) in relation to the object for measurement (6) to determine the contour data (see figures 2 and 3);

processing the contour data, taking into account the position of the object coordinate system, in an evaluation unit (see column 1, lines 36 to 45).

For these reasons, the subject matter of independent patent claim 1 is anticipated by document D2, and is therefore not novel.

- 2.5 Document D2 (see in particular column 1, line 1, to column 3, line 27, and figures 1 to 5) describes a device for measuring an object for measurement (6), comprising at least one reference structure (P1, P2, P3) for the definition of an object coordinate system that is fixed in relation to the object, with:
 - a measuring system (A), which comprises at least

one sensor system (1) for recording a contour (10) of the object for measurement (6) in a measurement coordinate system, and

a reference device (1) for fixing the position of the object coordinate system on the basis of the reference structure (P1, P2, P3),

the sensor system (1) being mounted in a rotationally movable manner (axis 19) with respect to the object for measurement (6).

For these reasons, the subject matter of independent patent claim 11 is anticipated by document D2, and is therefore not novel.

2.6 The features of claims 2 to 5, 7, 10, 12, 13 and 15 are likewise known from document D1 and therefore do not contribute anything novel to the subject matter of the patent claims preceding them.

Claims 2 and 12: see holder 11, 12 in figures 2 and 3;

Claim 3: see figures 2 and 3;

Claims 4, 5 and 13: see figure 2;

Claims 7 and 15: see figures 3 and 4;

Claim 10: see column 11, lines 12 to 27, and figures 4 and 5.

3. Objections under PCT Article 33(3) (inventive step)

- In the area of measuring systems, the provision of a marking device, for example for marking defective components, is known (see document D3). Consequently, the features of claims 8 and 16 concern known measures which a person skilled in the art would provide without thereby being inventive.
- 3.2 In the area of measuring systems, it is likewise

known to move objects for measurement towards and away from the measuring device using a linear conveying device (see documents D3 and D4). Consequently, the features of claims 9 and 18 concern known measures which a person skilled in the art would provide without thereby being inventive.

- 3.3 On the basis of document D1, a person skilled in the art would first record the size of the object for measurement (2), without thereby being inventive, in order to be able to place it on the base (1) without colliding with the measuring device (3 to 13). Consequently, the features of claim 19 do not contribute anything inventive to the subject matter of the patent claims which precede it.
- 4. Discussion of industrial applicability (PCT Article 33(4)
- 4.1 The claimed subject matter can be industrially applied for measuring the contour of objects.
- 5. Further comments
- 5.1 Document D1 and D2 are neither cited in the introductory part of the description nor has the prior art contained therein been briefly outlined (PCT Rule 51(a)(ii)).

PATENT COOPERATION TREATY

from the NTERNATIONAL SEARCHING AUTHORI	TY		"ANS!
To:			PCT PTON
			ITTEN OPINION OF THE SONAL SEARCHING AUTHORITY
	·		(PCT Rule 43bis.1)
		Date of mailing (day/month/year)	See Form PCT/ISA/210 (sheet 2)
Applicant's or agent's file reference P 43884 WO		FOR FURTHER A	
International application No. PCT/EP2005/002960	International filing date (day/month/year)	Priority date (day/month/year) 02.04.2004
International Patent Classification (IPC) or both G01B21/04	national classification and	d IPC	
Applicant LUGTENBURG, Jan, Bern	ıd		
This opinion contains indications relat	ling to the following items	;;	
Box No. I Basis of the Box No. II Priority	opinion		
Box No. III Non-establis		gard to novelty, invent	ive step and industrial applicability
Roy No. V Reasoned st	y of invention atement under Rule 43bis. 7; citations and explanation	. 1(a)(i) with regard to a	novelty, inventive step or industrial ement
Box No. VI Certain docu	uments cited ects in the international ap	plication	
	ervations on the internatio	_	
International Preliminary Examining	Authority ("IPEA") excer chosen IPEA has notified	of that this does not ap If the International Bur	ll be considered to be a written opinion of the ply where the applicant chooses an Authority other reau under Rule 66.1 bis(b) that written opinions of
If this opinion is, as provided above, written reply together, where approperties of the expiration of the further options, see Form PCT/IS	priate, with amendments, n of 22 months from the pr	, before the expiration	A, the applicant is invited to submit to the IPEA and of 3 months from the date of mailing of Form expires later.
3. For further details, see notes to Form			
Name and mailing address of the ISA/EP		Authorized officer	
- -			
Facsimile No.		Telephone No.	

Bo	x No. I	Basis of this opinion
1.		regard to the language, this opinion has been established on the basis of the international application in the language in which it was unless otherwise indicated under this item.
		This opinion has been established on the basis of a translation from the original language into the following language, which is the language of a translation furnished for the purposes of international search (under
	-	Rule 12.3 and 23.1(b)).
2.		regard to any nucleotide and/or amino acid sequence disclosed in the international application and necessary to the claimed ation, this opinion has been established on the basis of:
	a.	type of material
		a sequence listing
		table(s) related to the sequence listing
	b.	format of material
		in written format
		in computer readable form
	c.	time of filing/furnishing
		contained in the international application as filed.
		filed together with the international application in computer readable form.
		furnished subsequently to this Authority for the purposes of search.
		In addition, in the case that more than one version or copy of a sequence listing and/or table(s) relating thereto has been filed or
3.	. Ш	furnished, the required statements that the information in the subsequent or additional copies is identical to that in the application as filed or does not go beyond the application as filed, as appropriate, were furnished.
		med or does not go beyond the approcation as med, as appropriate, were intristicu.
4.	∧ddi	itional comments:
		•
		•

Box	No. II Priority
1.	The following document has not yet been furnished:
	copy of the earlier application whose priority has been claimed (Rule 43bis.1 and 66.7(a)).
	translation of the earlier application whose priority has been claimed (Rule 43bis.1 and 66.7(b)).
	Consequently it has not been possible to consider the validity of the priority claim. This opinion has nevertheless been established on the assumption that the relevant date in the claimed priority date.
2.	This opinion has been established as if no priority had been claimed due to the fact that the priority claim has been found invalid (Rules 43bis. 1 and 64.1). Thus for the purposes of this opinion, the international filing date indicated above is considered to be the relevant date.
3.	Additional observations, if necessary:
	The validity of the priority claim has not been
İ	considered because the International Searching Authority
	does not have in its possession a copy of the earlier
	application whose priority has been claimed or, where
	required, a translation of that earlier application. This
·	opinion has nevertheless been established on the
	assumption that the relevant date (Rules 43bis.1 and
	64.1) is the claimed priority date.
	04.1) is the claimed priority adder
	•
	\cdot
:	
	·
:	·

The questions whether the claimed invention appears to be novel, to involve an inventive step (to be non obvious), or to be industrially applicable have not been examined in respect of: the entire international application claims Nos. 6 and 14 hecause: the said international application, or the said claims Nos. relate to the following subject matter which does not require an international preliminary examination (specify): the description, claims or drawings (indicate particular elements below) or said claims Nos. are so unclear that no meaningful opinion could be formed (specify):
because: the said international application, or the said claims Nos. relate to the following subject matter which does not require an international preliminary examination (specify): the description, claims or drawings (indicate particular elements below) or said claims Nos.
the said international application, or the said claims Nos. relate to the following subject matter which does not require an international preliminary examination (specify): the description, claims or drawings (indicate particular elements below) or said claims Nos.
the said international application, or the said claims Nos. relate to the following subject matter which does not require an international preliminary examination (specify): the description, claims or drawings (indicate particular elements below) or said claims Nos.
relate to the following subject matter which does not require an international preliminary examination (specify): the description, claims or drawings (indicate particular elements below) or said claims Nos.
relate to the following subject matter which does not require an international preliminary examination (specify): the description, claims or drawings (indicate particular elements below) or said claims Nos.
are so unclear that no meaningful opinion could be formed (specify).
l ·
\cdot
the claims, or said claims Nos. 6 and 14 are so inadequately supported
by the description that no meaningful opinion could be formed.
no international search report has been established for said claims Nos.
the nucleotide and/or amino acid sequence listing does not comply with the standard provided for in Annex C of the Administrative Instructions in that:
the written form has not been furnished
does not comply with the standard
the computer readable form has not been furnished
does not comply with the standard
the tables related to the nucleotide and/or amino acid sequence listing, if in computer readable form only, do not comply with the technical requirements provided for in Annex C-bis of the Administrative Instructions.
See Supplemental Box for further details.

Box No. V Reasoned statement under Rule 43bis.1(a)(i) with regard to novelty, inventive step or industrial applicability; citations and explanations supporting such statement				
1.	Statement			
	Novelty (N)	C1 1	8, 9, 16, 18 and 19	YE
	Novelly (14)		1 to 5, 7, 10 to 13, 15 and 17	NO
		Claims	1 60 5, 7, 10 60 15, 15 416	1,0
	Inventive step (IS)	Claims		YE
			8, 9, 16, 18 and 19	NO
	Industrial applicability (IA)	Claims	1 to 5, 7 to 13 and 15 to 19	YE
		Claims		NC
2.	Citations and explanations:			
	•			
	see supplementa	al she	et.	
	·		·	
		,	•	
			•	
			·	
	•			
	•			
i				
	•			
			•	
			•	
	•			
			·	

Box No. VII	lo. VII Certain defects in the international application						
The following defects in the form or contents of the international application have been noted:							
see	supplemental	sneet.					
	•						
	,						
l							
ł .							
1	,	•					
	•						
•	•						
		• (X)					
		·					
	•						
.							
	•						
	•						
		. •					
1		. \cdot					
ŧ		·					
	•						
		,					
1							

International application No.
PCT/EP2005/002960

Supplemental Box

In case the space in any of the preceding boxes is not sufficient. Continuation of:

Boxes V and VII

This Written Opinion of the International Searching Authority makes reference to the following documents:

- D1: EP-A-0 177 038
- D2: EP-A-0 661 518
- D3: PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, volume 1998, no. 11, 30 September 1998, pub. no. JP-A-10 147 417
- D4: PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, volume 006, no. 240 (M-174), 27 November 1982, pub. no. JP-A-57 137 135

1. No finding concerning the requirements of PCT Article 33

According to the description, the subject matter of the present application comprises inter alia a centring device (8), which is described on page 14, lines 1 to 22, and illustrated in figure 2, and a reference device (13), which is described on page 13, lines 14 to 29, and is illustrated in figure 3. The centring device (8) centres and holds the object for measurement (3) with respect to the sensor system (2) and the reference device (13), reference (13)determines device while the independently thereof the object-related coordinate system on the basis of a reference structure (9) on the object (see page 16, line 22, to page 17, line A reference device which mechanically aligns 2). the object for measurement on the basis of the structure described. reference . is not Consequently, the subject matter of claims 6 and 14 supported by the description neither is (PCT

matter

anticipated

of

by

Supplemental Box

Article 6) nor disclosed in such a way that a person skilled in the art can carry out the subject matter of the application in a way corresponding to claims 6 and 14 (PCT Article 5).

2. Objections under PCT Article 33(2) (novelty)

Document D1 (see in particular page 3, line 35, to 2.1 page 9, line 29, and figures 1 to 7) describes a method for measuring an object for measurement (2), comprising at least one reference structure for the definition of an object coordinate system that is fixed in relation to the object (see page 8, line 34, to page 9, line 29), with the aid of a measuring system (3), which comprises at least one sensor system (3) for recording a contour of the (2) measurement measurement in a for object coordinate system, with the following steps: positioning the object for measurement (2) measuring position (1) in the recording area of the sensor system (3) (see page 4, lines 3 to 6); fixing the position of the object coordinate system on the basis of the reference structure (see page 8, line 34, to page 9, line 29); linking the object coordinate system with the measurement coordinate system (see page 2, line 25, to page 3, line 5); turning the sensor system (3) about a rotation axis (3) in relation to the object for measurement (2) to determine the contour data (page 4, lines 3 to 24); processing the contour data, taking into account the position of the object coordinate system, in an evaluation unit (page 3, lines 5 to 8).

the

claim 1 is

reasons,

patent

subject

independent

For

these

document D1, and is therefore not novel.

- 2.2 Document D1 (see in particular page 3, line 35, to page 9, line 29, and figures 1 to 7) describes a device for measuring an object for measurement (2), comprising at least one reference structure for the definition of an object coordinate system that is fixed in relation to the object (see page 8, line 34, to page 9, line 29), with:
 - a measuring system (3), which comprises at least one sensor system (3) for recording a contour of the object for measurement (2) in a measurement coordinate system, and
 - a reference device (3) for fixing the position of the object coordinate system on the basis of the reference structure (see page 2, line 25, to page 3, line 5),
 - the sensor system (3) being mounted in a rotationally movable manner with respect to the object for measurement (2) (see page 4, lines 3 to 24).
 - For these reasons, the subject matter of independent patent claim 11 is anticipated by document D1, and is therefore not novel.
- 2.3 The features of claims 2 to 5, 7, 12, 13, 15 and 17 are likewise known from document D1 and therefore do not contribute anything novel to the subject matter of the patent claims preceding them.

 Claims 2 and 12: see page 4, lines 3 to 6;

 Claims 3 to 5 and 13: see figure 1;

 Claims 7 and 15: see figures 1, 4, 6 and 7;

 Claims 17: see page 4, lines 6 to 8.
- 2.4 Document D2 (see in particular column 1, line 1, to column 3, line 27, and figures 1 to 5) describes a

method for measuring an object for measurement (6), comprising at least one reference structure (P1, P2, P3) for the definition of an object coordinate system, with the aid of a measuring system (A), which comprises at least one sensor system (1) for recording a contour (10) of the object for measurement (6) in a measurement coordinate system, with the following steps:

positioning the object for measurement in a measuring position in the recording area of the sensor system (1) (see figure 2);

fixing the position of the object coordinate system on the basis of the reference structure (P1, P2, P3) (see column 3, lines 9 to 27);

linking the object coordinate system with the measurement coordinate system (see column 1, line 52, to column 2, line 11);

turning the sensor system (1) about a rotation axis (19) in relation to the object for measurement (6) to determine the contour data (see figures 2 and 3);

processing the contour data, taking into account the position of the object coordinate system, in an evaluation unit (see column 1, lines 36 to 45).

For these reasons, the subject matter of independent patent claim 1 is anticipated by document D2, and is therefore not novel.

- 2.5 Document D2 (see in particular column 1, line 1, to column 3, line 27, and figures 1 to 5) describes a device for measuring an object for measurement (6), comprising at least one reference structure (P1, P2, P3) for the definition of an object coordinate system that is fixed in relation to the object, with:
 - a measuring system (A), which comprises at least

one sensor system (1) for recording a contour (10) of the object for measurement (6) in a measurement coordinate system, and

a reference device (1) for fixing the position of the object coordinate system on the basis of the reference structure (P1, P2, P3),

the sensor system (1) being mounted in a rotationally movable manner (axis 19) with respect to the object for measurement (6).

For these reasons, the subject matter of independent patent claim 11 is anticipated by document D2, and is therefore not novel.

2.6 The features of claims 2 to 5, 7, 10, 12, 13 and 15 are likewise known from document D1 and therefore do not contribute anything novel to the subject matter of the patent claims preceding them.

Claims 2 and 12: see holder 11, 12 in figures 2 and 3;

Claim 3: see figures 2 and 3;

Claims 4, 5 and 13: see figure 2;

Claims 7 and 15: see figures 3 and 4;

Claim 10: see column 11, lines 12 to 27, and figures 4 and 5.

3. Objections under PCT Article 33(3) (inventive step)

- 3.1 In the area of measuring systems, the provision of a marking device, for example for marking defective components, is known (see document D3). Consequently, the features of claims 8 and 16 concern known measures which a person skilled in the art would provide without thereby being inventive.
- 3.2 In the area of measuring systems, it is likewise

known to move objects for measurement towards and away from the measuring device using a linear conveying device (see documents D3 and D4). Consequently, the features of claims 9 and 18 concern known measures which a person skilled in the art would provide without thereby being inventive.

- 3.3 On the basis of document D1, a person skilled in the art would first record the size of the object for measurement (2), without thereby being inventive, in order to be able to place it on the base (1) without colliding with the measuring device (3 to 13). Consequently, the features of claim 19 do not contribute anything inventive to the subject matter of the patent claims which precede it.
- 4. Discussion of industrial applicability (PCT Article 33(4)
- 4.1 The claimed subject matter can be industrially applied for measuring the contour of objects.
- 5. Further comments
- 5.1 Document D1 and D2 are neither cited in the introductory part of the description nor has the prior art contained therein been briefly outlined (PCT Rule 51(a)(ii)).

PATENT COOPERATION TREATY

PCT

INTERNATIONAL PRELIMINARY REPORT ON PATENTABILITY

(Chapter I of the Patent Cooperation Treaty)

(PCT Rule 44bis)

Applicant's or agent's file reference P 43884 WO	FOR FURTHER ACTION	See item 4 below		
International application No. PCT/EP2005/002960	International filing date (day/month/year) 19 March 2005 (19.03.2005)	Priority date (day/month/year) 02 April 2004 (02.04.2004)		
International Patent Classification (8th See relevant information in Form F	h edition unless older edition indicated) PCT/ISA/237			
Applicant LUGTENBURG, Jan, Bernd	•		····	

1.	This international preliminary in International Searching Author	report on patentability (Chapter I) is issued by the International Bureau on behalf of the ity under Rule 44 bis.1(a).
2.	This REPORT consists of a tot	al of 10 sheets, including this cover sheet.
	In the attached sheets, any refe	rence to the written opinion of the International Searching Authority should be read as a reference report on patentability (Chapter I) instead.
3.	This report contains indication	s relating to the following items:
	Box No. I	Basis of the report
	Box No. II	Priority
	Box No. III	Non-establishment of opinion with regard to novelty, inventive step and industrial applicability
	Box No. IV	Lack of unity of invention
	Box No. V	Reasoned statement under Article 35(2) with regard to novelty, inventive step or industrial applicability; citations and explanations supporting such statement
-	Box No. VI	Certain documents cited
	Box No. VII	Certain defects in the international application
	Box No. VIII	Certain observations on the international application
4.	The International Bureau will not, except where the applicar date (Rule 44bis .2).	communicate this report to designated Offices in accordance with Rules 44his.3(c) and 93his.1 but it makes an express request under Article 23(2), before the expiration of 30 months from the priority
L —	•	
	•	Date of issuance of this report 04 October 2006 (04.10.2006)

Authorized officer

e-mail: pt06@wipo.int

Agnes Wittmann-Regis

Form PCT/IB/373 (January 2004)

Facsimile No. +41 22 338 82 70

The International Bureau of WIPO 34, chemin des Colombettes

1211 Geneva 20, Switzerland

VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS

Absen	der: INTERNATI	ONALE RECHI	ERCHENBEHÖRDE		DOT	REC'D 17	JUN 2005
An:					PCT		P
				•	·	WIPO	Anna de la compansión de la compansión de la compansión de la compansión de la compansión de la compansión de
	siehe Forn	nular PCT/ISA	<i>P2</i> 0		LICHER BES		R
	Sielle i Oili		}		TERNATIONA HERCHENBE	-	
					egel 43 <i>bis</i> .1 F		
			·	Absendedatum	egel 43 <i>bi</i> 3.1 r	017	
					he Formular PCT/IS/	A/210 (Blatt 2)	
Akten	zeichen des Anmelo	iers oder Anwalts		WEITERES VORGEHEN			
sieh	e Formular PCT	ISA/220		siehe Punkt 2 unten			
. •	ationales Aktenzelol /EP2005/002960		Internationales Anmelde 19.03.2005	datum (Tag/Monat/Jahr)	Prioritätsdatum (Ta 02.04.2004	agMonatJahr)	
Interr	nationale Patentklass	sifikation (IPK) od	er nationale Klassifikation	und IPK			
G01	B21/04		•				
Anme		Danis					}
LUG	TENBURG, Jan	Berna		·			
	······································						
1.	Dieser Beschei	d enthält Ang	aben zu folgenden Pu	ınkten:			
	☑ Feld Nr. I	Grundlage des	s Bescheids				
	. ⊠ Feld Nr. II	Prioritāt .					
				er Neuheit, erfinderisc	he Tätigkelt und g	ewerbliche	
}	☐ Feld Nr. IV		nheitlichkeit der Erfindu		•		
	⊠ Feld Nr. V	Begründete F	eststellung nach Regel	43 <i>bis</i> .1(a)(i) hinsichtlic	h der Neuheit, der	erfinderische	n Tätigkeit
		und der gewe	rblichen Anwendbarkeit	; Unterlagen und Erklä	rungen zur Stützu	ng dieser Fes	tstellung
	Feld Nr. VI	Bestimmte an	geführte Unterlagen	•			
	☑ Feld Nr. VII	Bestimmte Mä	ingel der internationaler	n Anmeldung			
	☐ Feld Nr. VIII	Bestimmte Be	merkungen zur internat	ionalen Anmeldung			
2. WEITERES VORGEHEN							
Wird ein Antrag auf internationale vorläufige Prüfung gestellt, so gilt dieser Bescheid als schriftlicher Bescheid der mit der internationalen vorläufigen Prüfung beauftragten Behörde ("IPEA"); dies trifft nicht zu, wenn der Anmelder eine andere Behörde als diese als IPEA wählt und die gewählte IPEA dem Internationale Büro nach Regel 66.1 bis b) mitgeteilt hat, daß schriftliche Bescheide dieser Internationalen Recherchenbehörde nicht anerkannt werden.							
	Wenn dieser Bescheid wie oben vorgesehen als schriftlicher Bescheid der IPEA gilt, so wird der Anmelder aufgefordert, bei der IPEA vor Ablauf von 3 Monaten ab dem Tag, an dem das Formblatt PCT/ISA/220 abgesandt wurde oder vor Ablauf von 22 Monaten ab dem Prioritätsdatum, je nachdem, welche Frist später abläuft, eine schriftliche Stellungnahme und, wo dies angebracht ist, Änderungen einzureichen.					andt	
	Weitere Options	en siehe Formbl	att PCT/ISA/220.				
3.	Nähere Einzelh	eiten siehe die <i>l</i>	Anmerkungen zu Formb	olatt PCT/ISA/220.			,
1		•					
Nan	ne und Postanschrift	der mit der interr	ationalen	Bevollmächtigter Bed	diensteter		and Principles

Recherchenbehörde

Europālsches Patentamt D-80298 Mūnchen Tel. +49 89 2399 - 0 Tx: 523656 epmu d Fax: +49 89 2399 - 4465

Kunz, L

Tel. +49 89 2399-2628



SCHRIFTLICHER BESCHEID DER INTERNATIONALEN RECHERCHEBEHÖRDE

Internationales Aktenzeichen PCT/EP2005/002960

		Ir. I Grundlage des Bescheids
1.	Hinsic erstell	htlich der Sprache ist der Bescheid auf der Grundlage der Internationalen Anmeldung in der Sprache tworden, in der sie eingereicht wurde, sofern unter diesem Punkt nichts anderes angegeben ist.
		er Bescheid ist auf der Grundlage einer Übersetzung aus der Originalsprache in die folgende Sprache erstellt worden, bei der es sich um die Sprache der Übersetzung handelt, die für die Zwecke der Iternationalen Recherche eingereicht worden ist (gemäß Regeln 12.3 und 23.1 b)).
2.	Hinsic wurde worde	htlich der Nucleotid- und/oder Aminosäuresequenz, die in der internationalen Anmeldung offenbart und für die beanspruchte Erfindung erforderlich ist, ist der Bescheid auf folgender Grundlage erstellt en:
	a. Art	des Materials
		Sequenzprotokoli
		Tabelle(n) zum Sequenzprotokoll
	b. Fo	rm des Materials
		in schriftlicher Form
		in computerlesbarer Form
	c. Ze	itpunkt der Einreichung
		in der eingereichten internationalen Anmeldung enthalten
		zusammen mit der internationalen Anmeldung in computerlesbarer Form eingereicht
		bei der Behörde nachträglich für die Zwecke der Recherche eingereicht
3		Wurden mehr als eine Version oder Kopie eines Sequenzprotokolls undloder einer dazugehörigen Tabelle eingereicht, so sind zusätzlich die erforderlichen Erklärungen, daß die Information in den nachgereichten oder zusätzlichen Kopien mit der Information in der Anmeldung in der eingereichten Fassung übereinstimr bzw. nicht über sie hinausgeht, vorgelegt worden.
4	. Zus	atzliche Bemerkungen:
-	Feld	Nr. II Prìorität
•	1. 🖾	Die Gültigkeit des Prioritätsanspruchs wurde nicht in Betracht gezogen, da die Internationale Recherchenbehörde über keine Abschrift der früheren Anmeldung oder, falls benötigt, Übersetzung der früheren Anmeldung verfügt. Dieser Bescheid wurde trotzdem unter der Annahme erstellt, dass der massgebliche Zeitpunkt (Regeln 43 <i>bis</i> .1 und 64.1) das beanspruchte Prioritätsdatum ist.
4	2. 🗆	Dieser Bescheid ist ohne Berücksichtigung der beanspruchten Priorität erstellt worden, da sich der Prioritätsanspruch als ungültig erwiesen hat (Regeln 43bis.1 und 64.1). Für die Zwecke dieses Bescheids gilt daher das vorstehend genannte internationale Anmeldedatum als das maßgebliche Datum.
	3. Etw	aige zusätzliche Bemerkungen:

SCHRIFTLICHER BESCHEID DER INTERNATIONALEN RECHERCHEBEHÖRDE

Internationales Aktenzeichen PCT/EP2005/002960

Feld Nr. III Keine Erstellung eines Gutachtens über Neuheit, erfinderische Tätigkeit und gewerbliche Anwendbarkeit					
Folgende Teile der Anmeldung wurden nicht daraufhin geprüft, ob die beanspruchte Erfindung als neu, auf erfinderischer Tätigkeit beruhend (nicht offensichtlich) und gewerblich anwendbar anzusehen ist:					
	die gesamte internationale Anmeldung,				
\boxtimes	Ansprüche Nr. 6 und 14		. ·		
Beg	ründung:				
	Die gesamte internationale Anmeldung, bzw. die obengenannten Ansprüche Nr. beziehen sich auf den nachstehenden Gegenstand, für den keine internationale vorläufige Prüfung durchgeführt werden braucht (genaue Angaben):				
	Die Beschreibung, die Ansprüche oder die Zeichnungen (machen Sie bitte nachstehend genaue Angaben) oder die obengenannten Ansprüche Nr. sind so unklar, daß kein sinnvolles Gutachten erstellt werden konnte (genaue Angaben):				
\(\infty\)	Die Ansprüche bzw. die obengenannten Ansprüche Nr. 6 und 14 sind so unzureichend durch die Beschreibung gestützt, daß kein sinnvolles Gutachten erstellt werden konnte.				
	für die gesamte Anmeldung oder für die obengenannten Ansprüche Nr. wurde kein internationaler Recherchenbericht erstellt.				
	Das Nucleotid- und/oder Aminosäuresequenzprotokoll entspricht nicht dem in Anhang C zu den Verwaltungsvorschriften vorgeschriebenen Standard, weil				
	die schriftliche Form		nicht eingereicht wurde.		
		· 🗀	nicht dem Standard entspricht.		
	die computerlesbare Form		nicht eingereicht wurde.		
			nicht dem Standard entspricht.		
D	Die Tabellen zum Nucleotid-ur Form vorliegen, entsprechen ni technischen Anforderungen.	nd/ode icht d	er Aminosäuresequenzprotokoll, sofern sie nur in computerlesbarer len in Anhang C- <i>bis</i> zu den Verwaltungsvorschriften vorgeschriebenen		
	Siehe Beiblatt für weitere Anga	ben.			

Feld Nr. V Begründete Feststellung nach Regel 43bis.1(a)(i) hinsichtlich der Neuheit, der erfinderischen Tätigkeit und der gewerblichen Anwendbarkeit; Unterlagen und Erklärungen zur Stützung dieser Feststellung

1. Feststellung

Neuheit

Ja:

Ansprüche 8, 9, 16, 18 und 19

Nein: Ansprüche 1 bis 5, 7, 10 bis 13, 15 und 17

Erfinderische Tätigkeit

Ansprüche Ja:

Nein: Ansprüche 8, 9, 16, 18 und 19

Gewerbliche Anwendbarkeit

Ja:

Ansprüche: 1 bis 5, 7 bis 13 und 15 bis 19

Nein: Ansprüche:

2. Unterlagen und Erklärungen:

siehe Beiblatt

Feld Nr. VII Bestimmte Mängel der internationalen Anmeldung

Es wurde festgestellt, daß die internationale Anmeldung nach Form oder Inhalt folgende Mängel aufweist: siehe Beiblatt

In diesem schriftlichen Bescheid der internationalen Recherchebehörde wird auf die folgenden Dokumente Bezug genommen.

D1: EP-A-0177 038 - D2: EP-A-0661 518

D3: PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, Band 1998, Nr. 11, 30. September 1998, Pub. Nr. JP-A-10 147 417

D4: PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, Band 006, Nr. 240 (M-174), 27.

November 1982, Pub. Nr. JP-A-57 137 135

1. Keine Feststellung betreffend die Erfordernisse von Artikel 33 PCT

1.1 Gemäss der Beschreibung umfasst der vorliegende Anmeldungsgegenstand unter anderem eine Zentriereinrichtung (8), die auf Seite 14, Zeilen 1 bis 22 beschrieben und in Figur 2 illustriert ist, und eine Referenzeinrichtung (13), die auf Seite 13, Zeilen 14 bis 29 beschrieben und in Figur 3 illustriert ist. Die Zentriereinrichtung (8) zentriert und haltert das Messobjekt (3) zum Sensorsystem (2) und der Referenzeinrichtung (13), während die Referenzeinrichtung (13) unabhängig davon das objektbezogene Koordinatensystem anhand einer Referenzstruktur (9) auf dem Objekt bestimmt (siehe Seite 16, Zeile 22, bis Seite 17, Zeile 2). Eine Referenzeinrichtung, die das Messobjekt anhand der Referenzstruktur mechanisch ausrichtet, ist nicht beschrieben. Folglich ist der Gegenstand der Ansprüche 6 und 14 weder durch die Beschreibung gestützt (Artikel 6 PCT), noch so offenbart, dass der Fachmann den Anmeldungsgegenstand entsprechend der Ansprüche 6 und 14 ausführen kann (Artikel 5 PCT).

2. Einwände unter Artikel 33 (2) PCT (Neuheit)

2.1 Dokument D1 (siehe insbesondere Seite 3, Zeile 35, bis Seite 9, Zeile 29, und Figuren 1 bis 7) beschreibt ein Verfahren zur Vermessung eines Messobjekts (2), das zumindest eine Referenzstruktur zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist (siehe Seite 8, Zeile 34, bis Seite 9, Zeile 29), mit Hilfe eines Messsystems (3), das mindestens ein Sensorsystem (3) zur Erfassung einer Kontur des Messobjekts (2) in einem Messkoordinatensystem

umfasst, mit folgenden Schritten:

Positionieren des Messobjekts (2) in einer Messposition (1) im Erfassungsbereich des Sensorsystems (3) (siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 6);

Feststellen der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (siehe Seite 8, Zeile 34, bis Seite 9, Zeile 29);

Verknüpfen des Objektkoordinatensystems mit dem Messkoordinatensystem (siehe Seite 2, Zeile 25, bis Seite 3, Zeile 5);

Drehung des Sensorsystems (3) um eine Drehachse (4) relativ zum Messobjekt (2) zur Ermittlung der Konturdaten (siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 24);

Verarbeitung der Konturdaten unter Berücksichtigung der Lage des

Objektkoordinatensystems in einer Auswerteeinheit (Seite 3, Zeilen 5 bis 8).

Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 1 durch Dokument D1 vorweggenommen und deshalb nicht neu.

2.2 Dokument D1 (siehe insbesondere Seite 3, Zeile 35, bis Seite 9, Zeile 29, und Figuren 1 bis 7) beschreibt eine Vorrichtung zur Vermessung eines Messobjekts (2), das zumindest eine Referenzstruktur zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist (siehe Seite 8, Zeile 34, bis Seite 9, Zeile 29), mit:

einem Messsystem (3), das mindestens ein Sensorsystem (3) zur Erfassung einer Kontur des Messobjekts (2) in einem Messkoordinatensystem aufweist, und einer Referenzeinrichtung (3) zur Feststellung der Lage des

Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (siehe Seite 2, Zeile 25, bis Seite 3, Zeile 5),

wobei das Sensorsystem (3) drehbeweglich gegenüber dem Messobjekt (2) gelagert ist (siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 24).

Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 11 durch Dokument D1 vorweggenommen und deshalb nicht neu.

2.3 Die Merkmale der Ansprüche 2 bis 5, 7, 12, 13, 15 und 17 sind aus Dokument D1 ebenfalls bekannt und tragen deshalb nichts Neues zum Gegenstand der ihnen vorangehenden Patentansprüche bei.

Ansprüche 2 und 12: siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 6;

Ansprüche 3 bis 5 und 13: siehe Figur 1;

Ansprüche 7 und 15: siehe Figuren 1, 4, 6 und 7;

Anspruch 17: siehe Seite 4, Zeilen 6 bis 8.

2.4 Dokument D2 (siehe insbesondere Spalte 1, Zeile 1, bis Spalte 3, Zeile 27, und Figuren 1 bis 5) beschreibt ein Verfahren zur Vermessung eines Messobjekts (6), das zumindest eine Referenzstruktur (P1, P2, P3) zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist, mit Hilfe eines Messsystems (A), das mindestens ein Sensorsystem (1) zur Erfassung einer Kontur (10) des Messobjekts (6) in einem Messkoordinatensystem umfasst, mit folgenden Schritten:

Positionieren des Messobjekts in einer Messposition im Erfassungsbereich des Sensorsystems (1) (siehe Figur 2);

Feststellen der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (P1, P2, P3) (siehe Spalte 3, Zeilen 9 bis 27);

Verknüpfen des Objektkoordinatensystems mit dem Messkoordinatensystem (siehe Spalte 1, Zeile 52, bis Spalte 2, Zeile 11);

Drehung des Sensorsystems (1) um eine Drehachse (19) relativ zum Messobjekt (6) zur Ermittlung der Konturdaten (siehe Figuren 2 und 3);

Verarbeitung der Konturdaten unter Berücksichtigung der Lage des Objektkoordinatensystems in einer Auswerteeinheit (siehe Spalte 1, Zeilen 36 bis 45).

Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 1 durch Dokument D2 vorweggenommen und deshalb nicht neu.

- 2.5 Dokument D2 (siehe insbesondere Spalte 1, Zeile 1, bis Spalte 3, Zeile 27, und Figuren 1 bis 5) beschreibt eine Vorrichtung zur Vermessung eines Messobjekts (6), das zumindest eine Referenzstruktur (P1, P2, P3) zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist, mit: einem Messsystem (A), das mindestens ein Sensorsystem (1) zur Erfassung einer Kontur (10) des Messobjekts (6) in einem Messkoordinatensystem aufweist, und einer Referenzeinrichtung (1) zur Feststellung der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (P1, P2, P3), wobei das Sensorsystem (1) drehbeweglich (Achse 19) gegenüber dem Messobjekt (6) gelagert ist.

 Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 11 durch Dokument D2 vorweggenommen und deshalb nicht neu.
- 2.6 Die Merkmale der Ansprüche 2 bis 5, 7, 10, 12, 13 und 15 sind aus Dokument D1 ebenfalls bekannt und tragen deshalb nichts Neues zum Gegenstand der ihnen vorangehenden Patentansprüche bei.

Ansprüche 2 und 12: siehe Halterung 11, 12 in Figuren 2 und 3;

Anspruch 3: siehe Figuren 2 und 3;

Ansprüche 4, 5 und 13: siehe Figur 2;

Ansprüche 7 und 15: siehe Figuren 3 und 4;

Anspruch 10: siehe Spalte 11, Zeilen 12 bis 27, und Figuren 4 und 5.

3. Einwände unter Artikel 33 (3) PCT (erfinderische Tätigkeit)

- 3.1 Auf dem Gebiet von Messsystemen ist das Vorsehen einer Markierungseinrichtung, beispielsweise zum Kennzeichnen fehlerhafter Bauteile, bekannt (siehe Dokument D3). Folglich betreffen die Merkmale der Ansprüche 8 und 16 bekannte Massnahmen, die der Fachmann ohne erfinderisches Zutun vorsehen würde.
- 3.2 Auf dem Gebiet von Messsystemen ist es ebenfalls bekannt, das Zuführen und Wegführen von Messobjekten zur und von der Messvorrichtung über eine lineare Fördereinrichtung zu realisieren (siehe Dokumente D3 und D4). Folglich betreffen die Merkmale der Ansprüche 9 und 18 bekannte Massnahmen, die der Fachmann ohne erfinderisches Zutun vorsehen würde.
- 3.3 Ausgehend von Dokument D1 würde der Fachmann ohne erfinderisches Zutun erst die Grösse des Messobjektes (2) erfassen, um dieses ohne mit der Messeinrichtung (3 bis 13) zu kollidieren, auf dem Sockel (1) plazieren zu können. Folglich tragen die Merkmale des Anspruchs 19 nichts Erfinderisches zum Gegenstand seiner vorangehenden Patentansprüche bei.

4. Diskussion der gewerblichen Anwendbarkeit (Artikel 33 (4) PCT)

4.1 Der beanspruchte Gegenstand lässt sich zur Vermessung der Kontur von Gegenständen gewerblich anwenden.

5. Weitere Bemerkungen

5.1 Die Dokumente D1 und D2 sind in der Beschreibungseinleitung weder zitiert, noch

SCHRIFTLICHER BESCHEID DER INTERNATIONALEN RECHERCHEBEHÖRDE (BEIBLATT)

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2005/002960

ist der darin enthaltene Stand der Technik kurz umrissen worden (Regel 5.1 a) ii) PCT).

PATENT COOPERATION TREATY

PCT

INTERNATIONAL PRELIMINARY REPORT ON PATENTABILITY

(Chapter I of the Patent Cooperation Treaty)

(PCT Rule 44bis)

Applicant's or agent's file reference P 43884 WO	FOR FURTHER ACTION	See item 4 below				
International application No. PCT/EP2005/002960	International filing date (day/month/year) 19 March 2005 (19.03.2005)	Priority date (day/month/year) 02 April 2004 (02.04.2004)				
International Patent Classification (8th edition unless older edition indicated) See relevant information in Form PCT/ISA/237						
Applicant LUGTENBURG, Jan, Bernd						

,					
1.	This international preliminary report on patentability (Chapter I) is issued by the International Bureau on behalf of the International Searching Λuthority under Rule 44 bis. 1(a).				
2.	This REPORT consists of a tot	al of 10 sheets, including this	cover sheet.		
	In the attached sheets, any refeto the international preliminary		the International Searching Authority should be read as a reference ter I) instead.		
3.	This report contains indications	s relating to the following item	ns:		
	Box No. I	Basis of the report			
	Box No. II	Priority			
	Box No. III	Non-establishment of opi applicability	nion with regard to novelty, inventive step and industrial		
	Box No. IV	Lack of unity of invention	n ·		
	Box No. V		r Article 35(2) with regard to novelty, inventive step or industrial dexplanations supporting such statement		
	Box No. VI	Certain documents cited			
	Box, No. VII	Certain defects in the inte	ernational application		
	Box No. VIII	Certain observations on t	he international application		
4.	4. The International Bureau will communicate this report to designated Offices in accordance with Rules 44bis.3(c) and 93bis.1 but not, except where the applicant makes an express request under Article 23(2), before the expiration of 30 months from the priority date (Rule 44bis.2).				
			•		
		· ·	Date of issuance of this report 04 October 2006 (04.10.2006)		
		cumò.	Authorized officer		

Agnes Wittmann-Regis

e-mail: pt06@wipo.int

Form PCT/IB/373 (January 2004)

Facsimile No. +41 22 338 82 70

The International Bureau of WIPO

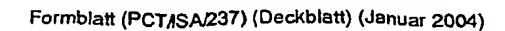
34, chemin des Colombettes 1211 Geneva 20, Switzerland

VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS

Abser An:	ider: INTERNAT	TONALE RECH	ERCHENBEHÖRDE	•	PCT	REC'D 17 JUN 2005
					1 0 1	WIPO
				·		VVII
	siaha Fori	mular PCT/ISA	<i>p</i> 20		LICHER BES	
	siene i on	illulai i O i ilon			TERNATIONA	_
					HERCHENBE	
				` `	egel 43bis.1 F	PCT)
				Absendedatum (Tag/Monat/Jahr) sie	he Formular PCT/ISA	A210 (B)att 2)
				(ragimentalian) sie		
i	nzeichen des Anmel			WEITERES VOR	GEHEN	
	e Formular PCT			siehe Punkt 2 unten	r	
1	nationales Aktenzeig			datum (Tag/Monat/Jahr)	Prioritätsdatum (Ta	ng/Monat/Jahr)
	ГÆР2005/002960 		19.03.2005		02.04.2004	
_	nationale Patentklas: B21/04	sifikation (IPK) od	er nationale Klassifikation (und IPK		
Anm	elder STENBURG, Jar	a Barnd	•	•		
-						
1.	Dieser Beschei	id enthält Anga	aben zu folgenden Pu	inkten:		
	⊠ Feld Nr. I	Grundlage des	Bescheids		•	
	. ☑ Feld Nr. II	Priorität	•		•	
	☑ Feld Nr. III	Keine Erstellur Anwendbarkei	ng eines Gutachtens üb t	er Neuheit, erfinderiscl	ne Tätigkeit und ge	werbliche
	☐ Feld Nr. IV	Mangelnde Eir	nheitlichkeit der Erfindur	ng		
	⊠ Feld Nr. V	Begründete Fe	eststellung nach Regel 4	13 <i>bis</i> .1(a)(i) hinsichtlich	n der Neuheit, der e	erfinderischen Tätigkeit
		und der gewer	blichen Anwendbarkelt;	Unterlagen und Erklär	ungen zur Stützun	g dieser Feststellung
☐ Feld Nr. VI Bestimmte angeführte Unterlagen						
	⊠ Feld Nr. VII	Bestimmte Mä	ngel der internationalen	Anmeldung		
	☐ Feld Nr. VIII	Bestimmte Ber	nerkungen zur internati	onalen Anmeldung		
2.	WEITERES VOF	RGEHEN				
	Wird ein Antrag auf internationale vorläufige Prüfung gestellt, so gilt dieser Bescheid als schriftlicher Bescheid der mit der Internationalen vorläufigen Prüfung beauftragten Behörde ("IPEA"); dies trifft nicht zu, wenn der Anmelder eine andere Behörde als diese als IPEA wählt und die gewählte IPEA dem Internationale Büro nach Regel 66.1bis b) mitgetellt hat, daß schriftliche Bescheide dieser Internationalen Recherchenbehörde nicht anerkannt werden.					
	Wenn dieser Bescheid wie oben vorgesehen als schriftlicher Bescheid der IPEA gilt, so wird der Anmelder aufgefordert, bei der IPEA vor Ablauf von 3 Monaten ab dem Tag, an dem das Formblatt PCT/ISA/220 abgesandt wurde oder vor Ablauf von 22 Monaten ab dem Prioritätsdatum, je nachdem, welche Frist später abläuft, eine schriftliche Stellungnahme und, wo dies angebracht ist, Änderungen einzureichen.				A/220 abgesandt	
	Weitere Optione	n siehe Formbla	tt PCT/ISA/220.			
3.	Nähere Einzelhe	eiten siehe die A	nmerkungen zu Formbla	att PCT/ISA/220.		
					•	
	a und Dantsmachriff	dor mit desire	tionals =	Day-11- 7-13 - 7-13		
1	e und Postanschrift (Ierchenbehörde	oer mit oer interna	เขาเขายา	Bevollmächtigter Bedle	enst eter	State Colonies

Kunz, L

Tel. +49 89 2399-2628



Europäisches Patentamt D-80298 München Tel. +49 89 2399 - 0 Tx: 523656 epmu d Fax: +49 89 2399 - 4465

_			
	Feld	d Nr.	I Grundlage des Bescheids
1.	Hin: erst	sichtli ellt w	ch der Sprache ist der Bescheid auf der Grundlage der Internationalen Anmeldung in der Sprache orden, in der sie eingereicht wurde, sofern unter diesem Punkt nichts anderes angegeben ist.
	Ü	ers	Bescheid ist auf der Grundlage einer Übersetzung aus der Originalsprache in die folgende Sprache tellt worden, bei der es sich um die Sprache der Übersetzung handelt, die für die Zwecke der nationalen Recherche eingereicht worden ist (gemäß Regeln 12.3 und 23.1 b)).
2.	wur	sichtli de ur den:	ch der Nucleotid- und/oder Aminosäuresequenz, die in der internationalen Anmeldung offenbart ad für die beanspruchte Erfindung erforderlich ist, ist der Bescheid auf folgender Grundlage erstellt
	a. A	Art de	s Materials
	. 1		Sequenzprotokoll
	1	ד 🗆	abelle(n) zum Sequenzprotokoll
	b. F	orm (des Materials
	1	□ iı	n schriftlicher Form
	İ	□ ii	n computerlesbarer Form
	c. Ž	Zeitpu	nkt der Einreichung
		🗅 iı	n der eingereichten internationalen Anmeldung enthalten
		□ 2	susammen mit der internationalen Anmeldung in computerlesbarer Form eingereicht
			ei der Behörde nachträglich für die Zwecke der Recherche eingereicht
3.		eing ode	den mehr als eine Version oder Kopie eines Sequenzprotokolls und/oder einer dazugehörigen Tabelle ereicht, so sind zusätzlich die erforderlichen Erklärungen, daß die Information in den nachgereichten r zusätzlichen Kopien mit der Information in der Anmeldung in der eingereichten Fassung übereinstimmt . nicht über sie hinausgeht, vorgelegt worden.
4.	Zus	sätzlio	che Bemerkungen:
	4		
_	Fe	d Nr.	l) Priorität
1.	×	Rec früh	Gültigkeit des Prioritätsanspruchs wurde nicht in Betracht gezogen, da die Internationale herchenbehörde über keine Abschrift der früheren Anmeldung oder, falls benötigt, Übersetzung der eren Anmeldung verfügt. Dieser Bescheid wurde trotzdem unter der Annahme erstellt, dass der segebliche Zeitpunkt (Regeln 43 <i>bis</i> .1 und 64.1) das beanspruchte Prioritätsdatum ist.
2.		Pric	ser Bescheid ist ohne Berücksichtigung der beanspruchten Priorität erstellt worden, da sich der britätsanspruch als ungültig erwiesen hat (Regeln 43 <i>bis.</i> 1 und 64.1). Für die Zwecke dieses Bescheids daher das vorstehend genannte internationale Anmeldedatum als das maßgebliche Datum.
3.	Et	vaige	zusätzliche Bemerkungen:

Feld Nr. III Keine Erstellung eines Gutachtens über Neuheit, erfinderische Tätigkeit und gewerbliche Anwendbarkeit					
Folg erfir	Folgende Teile der Anmeldung wurden nicht daraufhin geprüft, ob die beanspruchte Erfindung als neu, auf erfinderischer Tätigkeit beruhend (nicht offensichtlich) und gewerblich anwendbar anzusehen ist:				
	die gesamte internationale Anmeldung,				
\boxtimes	Ansprüche Nr. 6 und 14				
Beg	ründung:				
	Die gesamte internationale Anmeldung, bzw. die obengenannten Ansprüche Nr. beziehen sich auf den nachstehenden Gegenstand, für den keine internationale vorläufige Prüfung durchgeführt werden braucht (genaue Angaben):				
	Die Beschreibung, die Ansprüche oder die Zeichnungen (machen Sie bitte nachstehend genaue Angaben) oder die obengenannten Ansprüche Nr. sind so unklar, daß kein sinnvolles Gutachten erstellt werden konnte (genaue Angaben):				
Ø	Die Ansprüche bzw. die obengenannten Ansprüche Nr. 6 und 14 sind so unzureichend durch die Beschreibung gestützt, daß kein sinnvolles Gutachten erstellt werden konnte.				
	für die gesamte Anmeldung oder für die obengenannten Ansprüche Nr. wurde kein internationaler Recherchenbericht erstellt.				
	Das Nucleotid- und/oder Aminosäuresequenzprotokoll entspricht nicht dem in Anhang C zu den Verwaltungsvorschriften vorgeschriebenen Standard, weil				
	die schriftliche Form	□ nicht eingereicht wurde.			
		nicht dem Standard entspricht.			
	die computerlesbare Form	nicht eingereicht wurde.			
		☐ nicht dem Standard entspricht.			
	Die Tabellen zum Nucleotid- un Form vorliegen, entsprechen ni technischen Anforderungen.	d/oder Aminosäuresequenzprotokoll, sofern sie nur in computerlesbarer cht den in Anhang C-bis zu den Verwaltungsvorschriften vorgeschriebenen			
	Siehe Beiblatt für weitere Anga	ben.			

Feld Nr. V Begründete Feststellung nach Regel 43bis.1(a)(i) hinsichtlich der Neuheit, der erfinderischen Tätigkeit und der gewerblichen Anwendbarkeit; Unterlagen und Erklärungen zur Stützung dieser Feststellung

1. Feststellung

Neuheit

Ansprüche 8, 9, 16, 18 und 19

Nein: Ansprüche 1 bis 5, 7, 10 bis 13, 15 und 17

Erfinderische Tätigkeit

Ansprüche Ja:

Nein: Ansprüche 8, 9, 16, 18 und 19

Gewerbliche Anwendbarkeit

Ja: Ansprüche: 1 bis 5, 7 bis 13 und 15 bis 19

Nein: Ansprüche:

2. Unterlagen und Erklärungen:

siehe Beiblatt

Bestimmte Mängel der internationalen Anmeldung Feld Nr. VII

Es wurde festgestellt, daß die internationale Anmeldung nach Form oder Inhalt folgende Mängel aufweist:

siehe Beiblatt

In diesem schriftlichen Bescheid der internationalen Recherchebehörde wird auf die folgenden Dokumente Bezug genommen.

D1: EP-A-0177 038
D2: EP-A-0661 518

D3: PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, Band 1998, Nr. 11, 30. September

1998, Pub. Nr. JP-A-10 147 417

D4: PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, Band 006, Nr. 240 (M-174), 27.

November 1982, Pub. Nr. JP-A-57 137 135

1. Keine Feststellung betreffend die Erfordernisse von Artikel 33 PCT

1.1 Gemäss der Beschreibung umfasst der vorliegende Anmeldungsgegenstand unter anderem eine Zentriereinrichtung (8), die auf Seite 14, Zeilen 1 bis 22 beschrieben und in Figur 2 illustriert ist, und eine Referenzeinrichtung (13), die auf Seite 13, Zeilen 14 bis 29 beschrieben und in Figur 3 illustriert ist. Die Zentriereinrichtung (8) zentriert und haltert das Messobjekt (3) zum Sensorsystem (2) und der Referenzeinrichtung (13), während die Referenzeinrichtung (13) unabhängig davon das objektbezogene Koordinatensystem anhand einer Referenzstruktur (9) auf dem Objekt bestimmt (siehe Seite 16, Zeile 22, bis Seite 17, Zeile 2). Eine Referenzeinrichtung, die das Messobjekt anhand der Referenzstruktur mechanisch ausrichtet, ist nicht beschrieben. Folglich ist der Gegenstand der Ansprüche 6 und 14 weder durch die Beschreibung gestützt (Artikel 6 PCT), noch so offenbart, dass der Fachmann den Anmeldungsgegenstand entsprechend der Ansprüche 6 und 14 ausführen kann (Artikel 5 PCT).

2. Einwände unter Artikel 33 (2) PCT (Neuheit)

2.1 Dokument D1 (siehe insbesondere Seite 3, Zeile 35, bis Seite 9, Zeile 29, und Figuren 1 bis 7) beschreibt ein Verfahren zur Vermessung eines Messobjekts (2), das zumindest eine Referenzstruktur zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist (siehe Seite 8, Zeile 34, bis Seite 9, Zeile 29), mit Hilfe eines Messsystems (3), das mindestens ein Sensorsystem (3) zur Erfassung einer Kontur des Messobjekts (2) in einem Messkoordinatensystem

umfasst, mit folgenden Schritten:

Positionieren des Messobjekts (2) in einer Messposition (1) im Erfassungsbereich des Sensorsystems (3) (siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 6);

Feststellen der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (siehe Seite 8, Zeile 34, bis Seite 9, Zeile 29);

Verknüpfen des Objektkoordinatensystems mit dem Messkoordinatensystem (siehe Seite 2, Zeile 25, bis Seite 3, Zeile 5);

Drehung des Sensorsystems (3) um eine Drehachse (4) relativ zum Messobjekt (2) zur Ermittlung der Konturdaten (siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 24);

Verarbeitung der Konturdaten unter Berücksichtigung der Lage des

Objektkoordinatensystems in einer Auswerteeinheit (Seite 3, Zeilen 5 bis 8).

Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 1 durch Dokument D1 vorweggenommen und deshalb nicht neu.

Dokument D1 (siehe insbesondere Seite 3, Zeile 35, bis Seite 9, Zeile 29, und Figuren 1 bis 7) beschreibt eine Vorrichtung zur Vermessung eines Messobjekts (2), das zumindest eine Referenzstruktur zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist (siehe Seite 8, Zeile 34, bis Seite 9, Zeile 29), mit:

einem Messsystem (3), das mindestens ein Sensorsystem (3) zur Erfassung einer Kontur des Messobjekts (2) in einem Messkoordinatensystem aufweist, und einer Referenzeinrichtung (3) zur Feststellung der Lage des

Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (siehe Seite 2, Zeile 25, bis Seite 3, Zeile 5),

wobei das Sensorsystem (3) drehbeweglich gegenüber dem Messobjekt (2) gelagert ist (siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 24).

Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 11 durch Dokument D1 vorweggenommen und deshalb nicht neu.

2.3 Die Merkmale der Ansprüche 2 bis 5, 7, 12, 13, 15 und 17 sind aus Dokument D1 ebenfalls bekannt und tragen deshalb nichts Neues zum Gegenstand der ihnen vorangehenden Patentansprüche bei.

Ansprüche 2 und 12: siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 6;

Ansprüche 3 bis 5 und 13: siehe Figur 1;

Ansprüche 7 und 15: siehe Figuren 1, 4, 6 und 7;

Anspruch 17: siehe Seite 4, Zeilen 6 bis 8.

2.4 Dokument D2 (siehe insbesondere Spalte 1, Zeile 1, bis Spalte 3, Zeile 27, und Figuren 1 bis 5) beschreibt ein Verfahren zur Vermessung eines Messobjekts (6), das zumindest eine Referenzstruktur (P1, P2, P3) zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist, mit Hilfe eines Messsystems (A), das mindestens ein Sensorsystem (1) zur Erfassung einer Kontur (10) des Messobjekts (6) in einem Messkoordinatensystem umfasst, mit folgenden Schritten:

Positionieren des Messobjekts in einer Messposition im Erfassungsbereich des Sensorsystems (1) (siehe Figur 2);

Feststellen der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (P1, P2, P3) (siehe Spalte 3, Zeilen 9 bis 27);

Verknüpfen des Objektkoordinatensystems mit dem Messkoordinatensystem (siehe Spalte 1, Zeile 52, bis Spalte 2, Zeile 11);

Drehung des Sensorsystems (1) um eine Drehachse (19) relativ zum Messobjekt (6) zur Ermittlung der Konturdaten (siehe Figuren 2 und 3);

Verarbeitung der Konturdaten unter Berücksichtigung der Lage des Objektkoordinatensystems in einer Auswerteeinheit (siehe Spalte 1, Zeilen 36 bis 45).

Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 1 durch Dokument D2 vorweggenommen und deshalb nicht neu.

- 2.5 Dokument D2 (siehe insbesondere Spalte 1, Zeile 1, bis Spalte 3, Zeile 27, und Figuren 1 bis 5) beschreibt eine Vorrichtung zur Vermessung eines Messobjekts (6), das zumindest eine Referenzstruktur (P1, P2, P3) zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist, mit: einem Messsystem (A), das mindestens ein Sensorsystem (1) zur Erfassung einer Kontur (10) des Messobjekts (6) in einem Messkoordinatensystem aufweist, und einer Referenzeinrichtung (1) zur Feststellung der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (P1, P2, P3), wobei das Sensorsystem (1) drehbeweglich (Achse 19) gegenüber dem Messobjekt (6) gelagert ist. Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 11 durch Dokument D2 vorweggenommen und deshalb nicht neu.
- 2.6 Die Merkmale der Ansprüche 2 bis 5, 7, 10, 12, 13 und 15 sind aus Dokument D1 ebenfalls bekannt und tragen deshalb nichts Neues zum Gegenstand der ihnen vorangehenden Patentansprüche bei.

Ansprüche 2 und 12: siehe Halterung 11, 12 in Figuren 2 und 3;

Anspruch 3: siehe Figuren 2 und 3;

Ansprüche 4, 5 und 13: siehe Figur 2;

Ansprüche 7 und 15: siehe Figuren 3 und 4;

Anspruch 10: siehe Spalte 11, Zeilen 12 bis 27, und Figuren 4 und 5.

3. Einwände unter Artikel 33 (3) PCT (erfinderische Tätigkeit)

- 3.1 Auf dem Gebiet von Messsystemen ist das Vorsehen einer Markierungseinrichtung, beispielsweise zum Kennzeichnen fehlerhafter Bauteile, bekannt (siehe Dokument D3). Folglich betreffen die Merkmale der Ansprüche 8 und 16 bekannte Massnahmen, die der Fachmann ohne erfinderisches Zutun vorsehen würde.
- 3.2 Auf dem Gebiet von Messsystemen ist es ebenfalls bekannt, das Zuführen und Wegführen von Messobjekten zur und von der Messvorrichtung über eine lineare Fördereinrichtung zu realisieren (siehe Dokumente D3 und D4). Folglich betreffen die Merkmale der Ansprüche 9 und 18 bekannte Massnahmen, die der Fachmann ohne erfinderisches Zutun vorsehen würde.
- 3.3 Ausgehend von Dokument D1 würde der Fachmann ohne erfinderisches Zutun erst die Grösse des Messobjektes (2) erfassen, um dieses ohne mit der Messeinrichtung (3 bis 13) zu kollidieren, auf dem Sockel (1) plazieren zu können. Folglich tragen die Merkmale des Anspruchs 19 nichts Erfinderisches zum Gegenstand seiner vorangehenden Patentansprüche bei.

4. Diskussion der gewerblichen Anwendbarkeit (Artikel 33 (4) PCT)

4.1 Der beanspruchte Gegenstand lässt sich zur Vermessung der Kontur von Gegenständen gewerblich anwenden.

5. Weitere Bemerkungen

5.1 Die Dokumente D1 und D2 sind in der Beschreibungseinleitung weder zitiert, noch

SCHRIFTLICHER BESCHEID DER INTERNATIONALEN RECHERCHEBEHÖRDE (BEIBLATT)

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2005/002960

ist der darin enthaltene Stand der Technik kurz umrissen worden (Regel 5.1 a) ii) PCT).

VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS

Absender: INTERNATIONALE RECHE	ERCHENBEHÖRDE		DOT	REC'D	7 JUN	2005
An:			PCT			F
		•		WIPO		
siehe Formular PCT/ISA/	220	IN ⁻ RECH	LICHER BESO FERNATIONA HERCHENBE egel 43 <i>bis</i> .1 F	LEN HÖRDE		
) <u>]</u>	Absendedatum (Tag/Monat/Jahr) sie	he Formular PCT/IS/	V210 (Blatt	2)	
Aktenzeichen des Anmelders oder Anwalts siehe Formular PCT/ISA/220	<u>į</u>	WEITERES VORO	GEHEN			
Internationales Aktenzeichen PCT/EP2005/002960	Internationales Anmeldeda 19.03.2005	tum <i>(Tag/Monat/Jahr)</i>	Prioritätsdatum (Ta 02.04.2004	agMonat/Ja	ahr)	
Internationale Patentklassifikation (IPK) ode G01B21/04	er nationale Klassifikation und	IPK				
Anmelder LUGTENBURG, Jan Bernd					· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
 Dieser Bescheid enthält Angaben zu folgenden Punkten: ✓ Feld Nr. I Grundlage des Bescheids ✓ Feld Nr. II Priorität ✓ Feld Nr. III Keine Erstellung eines Gutachtens über Neuheit, erfinderische Tätigkeit und gewerbliche Anwendbarkeit ✓ Feld Nr. IV Mangelnde Einheitlichkeit der Erfindung ✓ Feld Nr. V Begründete Feststellung nach Regel 43bis.1(a)(i) hinsichtlich der Neuheit, der erfinderischen Tätigk 				riakeit		
und der gewe	rblichen Anwendbarkelt; L geführte Unterlagen ängel der internationalen A	Interlagen und Erklä Anmeldung				
 WEITERES VORGEHEN Wird ein Antrag auf internationale vorläufige Prüfung gestellt, so gilt dieser Bescheid als schriftlicher Bescheid der mit der internationalen vorläufigen Prüfung beauftragten Behörde ("IPEA"); dies trifft nicht zu, wenn der Anmelder eine andere Behörde als diese als IPEA wählt und die gewählte IPEA dem Internationale Büro nach Regel 66.1bis b) mitgetellt hat, daß schriftliche Bescheide dieser Internationalen Recherchenbehörde nicht anerkannt werden. Wenn dieser Bescheid wie oben vorgesehen als schriftlicher Bescheid der IPEA gilt, so wird der Anmelder aufgefordert, bei der IPEA vor Ablauf von 3 Monaten ab dem Tag, an dem das Formblatt PCT/ISA/220 abgesandt wurde oder vor Ablauf von 22 Monaten ab dem Prioritätsdatum, je nachdem, welche Frist später abläuft, eine schriftliche Stellungnahme und, wo dies angebracht ist, Änderungen einzurelchen. Weitere Optionen siehe Formblatt PCT/ISA/220. Nähere Einzelheiten siehe die Anmerkungen zu Formblatt PCT/ISA/220. 						
Name und Postanschrift der mit der intern Recherchenbehörde	nationalen	Bevollmächtigter Be	dlensteter		saltui 12 P	Patenteny G

Kunz, L Tel. +49 89 2399-2628

Europäisches Patentamt D-80298 München Tel. +49 89 2399 - 0 Tx: 523656 epmu d Fax: +49 89 2399 - 4465

~		
	Feld N	r. I Grundlage des Bescheids
1.	Hinsicl erstellt	itlich der Sprache ist der Bescheid auf der Grundlage der internationalen Anmeldung in der Sprache worden, in der sie eingereicht wurde, sofern unter diesem Punkt nichts anderes angegeben ist.
	e	er Bescheid ist auf der Grundlage einer Übersetzung aus der Originalsprache in die folgende Sprache rstellt worden, bei der es sich um die Sprache der Übersetzung handelt, die für die Zwecke der ernationalen Recherche eingereicht worden ist (gemäß Regeln 12.3 und 23.1 b)).
2.	Hinsicl wurde worde	ntlich der Nucleotid- und/oder Aminosäuresequenz , die in der internationalen Anmeldung offenbart und für die beanspruchte Erfindung erforderlich ist, ist der Bescheid auf folgender Grundlage erstellt n:
	a. Art	des Materials
		Sequenzprotokoli
	. 🔲	Tabelle(n) zum Sequenzprotokoll
	b. For	n des Materials
		in schriftlicher Form
		in computerlesbarer Form
	c. Zeit	punkt der Einreichung
		in der eingereichten internationalen Anmeldung enthalten
		zusammen mit der internationalen Anmeldung in computerlesbarer Form eingereicht
		bei der Behörde nachträglich für die Zwecke der Recherche eingereicht
3.	e	/urden mehr als eine Version oder Kopie eines Sequenzprotokolls und/oder einer dazugehörigen Tabelle ingereicht, so sind zusätzlich die erforderlichen Erklärungen, daß die Information in den nachgereichten der zusätzlichen Kopien mit der Information in der Anmeldung in der eingereichten Fassung übereinstimm zw. nicht über sie hinausgeht, vorgelegt worden
4.	Zusät	zliche Bemerkungen:
	Feld	Vr. II Priorität
		ie Gültigkeit des Prioritätsanspruchs wurde nicht in Betracht gezogen, da die Internationale
1	F	lecherchenbehörde über keine Abschrift der früheren Anmeldung oder, falls benötigt, Übersetzung der üheren Anmeldung verfügt. Dieser Bescheid wurde trotzdem unter der Annahme erstellt, dass der nassgebliche Zeitpunkt (Regeln 43 <i>bis.</i> 1 und 64.1) das beanspruchte Prioritätsdatum ist.
2		Dieser Bescheid ist ohne Berücksichtigung der beanspruchten Priorität erstellt worden, da sich der Prioritätsanspruch als ungültig erwiesen hat (Regeln 43 <i>bis</i> .1 und 64.1). Für die Zwecke dieses Bescheids bilt daher das vorstehend genannte internationale Anmeldedatum als das maßgebliche Datum.
3	. Etwa	ge zusätzliche Bemerkungen:

Feld Nr. III Keine Erstellung eines Gutachtens über Neuheit, erfinderische Tätigkeit und gewerbliche Anwendbarkeit				
Folo erfir	gende Teile der Anmeldung wurd nderischer Tätigkeit beruhend (n	len ni icht o	icht daraufhin geprüft, ob die beanspruchte Erfindung als neu, auf ffensichtlich) und gewerblich anwendbar anzusehen ist:	
	die gesamte internationale Anm	eldur	ng,	
\boxtimes	Ansprüche Nr. 6 und 14			
Beg	ıründung:			
	Die gesamte internationale Anmeldung, bzw. die obengenannten Ansprüche Nr. beziehen sich auf den nachstehenden Gegenstand, für den keine internationale vorläufige Prüfung durchgeführt werden braucht (genaue Angaben):			
	Die Beschreibung, die Ansprüche oder die Zeichnungen (machen Sie bitte nachstehend genaue Angaben) oder die obengenannten Ansprüche Nr. sind so unklar, daß kein sinnvolles Gutachten erstellt werden konnte (genaue Angaben):			
Ø	Die Ansprüche bzw. die obengenannten Ansprüche Nr. 6 und 14 sind so unzureichend durch die Beschreibung gestützt, daß kein sinnvolles Gutachten erstellt werden konnte.			
	für die gesamte Anmeldung od Recherchenbericht erstellt.	er für	die obengenannten Ansprüche Nr. wurde kein internationaler	
	Das Nucleotid- und/oder Aminosäuresequenzprotokoll entspricht nicht dem in Anhang C zu den Verwaltungsvorschriften vorgeschriebenen Standard, weil			
	die schriftliche Form		nicht eingereicht wurde.	
	·		nicht dem Standard entspricht.	
	die computerlesbare Form		nicht eingereicht wurde.	
			nicht dem Standard entspricht.	
	Die Tabellen zum Nucleotid- un Form vorliegen, entsprechen n technischen Anforderungen.	nd/od icht c	er Aminosäuresequenzprotokoll, sofern sie nur in computerlesbarer len in Anhang C- <i>bis</i> zu den Verwaltungsvorschriften vorgeschriebenen	
	Siehe Beiblatt für weitere Anga	ben.		

Feld Nr. V Begründete Feststellung nach Regel 43bis.1(a)(i) hinsichtlich der Neuheit, der erfinderischen Tätigkeit und der gewerblichen Anwendbarkeit; Unterlagen und Erklärungen zur Stützung dieser Feststellung

1. Feststellung

Neuheit

Ja: Ansprüche 8, 9, 16, 18 und 19

Nein: Ansprüche 1 bis 5, 7, 10 bis 13, 15 und 17

Erfinderische Tätigkeit

Ansprüche

Nein: Ansprüche 8, 9, 16, 18 und 19

Gewerbliche Anwendbarkeit

Ansprüche: 1 bis 5, 7 bis 13 und 15 bis 19

Nein: Ansprüche:

2. Unterlagen und Erklärungen:

siehe Beiblatt

Feld Nr. VII Bestimmte Mångel der internationalen Anmeldung

Es wurde festgestellt, daß die internationale Anmeldung nach Form oder Inhalt folgende Mängel aufweist:

siehe Beiblatt

In diesem schriftlichen Bescheid der internationalen Recherchebehörde wird auf die folgenden Dokumente Bezug genommen.

D1: EP-A-0177 038 D2: EP-A-0661 518

D3: PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, Band 1998, Nr. 11, 30. September 1998, Pub. Nr. JP-A-10 147 417

D4: PATENT ABSTRACTS OF JAPAN, Band 006, Nr. 240 (M-174), 27. November 1982, Pub. Nr. JP-A-57 137 135

1. Keine Feststellung betreffend die Erfordernisse von Artikel 33 PCT

1.1 Gemäss der Beschreibung umfasst der vorliegende Anmeldungsgegenstand unter anderem eine Zentriereinrichtung (8), die auf Seite 14, Zeilen 1 bis 22 beschrieben und in Figur 2 illustriert ist, und eine Referenzeinrichtung (13), die auf Seite 13, Zeilen 14 bis 29 beschrieben und in Figur 3 illustriert ist. Die Zentriereinrichtung (8) zentriert und haltert das Messobjekt (3) zum Sensorsystem (2) und der Referenzeinrichtung (13), während die Referenzeinrichtung (13) unabhängig davon das objektbezogene Koordinatensystem anhand einer Referenzstruktur (9) auf dem Objekt bestimmt (siehe Seite 16, Zeile 22, bis Seite 17, Zeile 2). Eine Referenzeinrichtung, die das Messobjekt anhand der Referenzstruktur mechanisch ausrichtet, ist nicht beschrieben. Folglich ist der Gegenstand der Ansprüche 6 und 14 weder durch die Beschreibung gestützt (Artikel 6 PCT), noch so offenbart, dass der Fachmann den Anmeldungsgegenstand entsprechend der Ansprüche 6 und 14 ausführen kann (Artikel 5 PCT).

2. Einwände unter Artikel 33 (2) PCT (Neuheit)

2.1 Dokument D1 (siehe insbesondere Seite 3, Zeile 35, bis Seite 9, Zeile 29, und Figuren 1 bis 7) beschreibt ein Verfahren zur Vermessung eines Messobjekts (2), das zumindest eine Referenzstruktur zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist (siehe Seite 8, Zeile 34, bis Seite 9, Zeile 29), mit Hilfe eines Messsystems (3), das mindestens ein Sensorsystem (3) zur Erfassung einer Kontur des Messobjekts (2) in einem Messkoordinatensystem

umfasst, mit folgenden Schritten:

Positionieren des Messobjekts (2) in einer Messposition (1) im Erfassungsbereich des Sensorsystems (3) (siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 6);

Feststellen der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (siehe Seite 8, Zeile 34, bis Seite 9, Zeile 29);

Verknüpfen des Objektkoordinatensystems mit dem Messkoordinatensystem (siehe Seite 2, Zeile 25, bis Seite 3, Zeile 5);

Drehung des Sensorsystems (3) um eine Drehachse (4) relativ zum Messobjekt (2) zur Ermittlung der Konturdaten (siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 24);

Verarbeitung der Konturdaten unter Berücksichtigung der Lage des

Objektkoordinatensystems in einer Auswerteeinheit (Seite 3, Zeilen 5 bis 8).

Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 1 durch Dokument D1 vorweggenommen und deshalb nicht neu.

2.2 Dokument D1 (siehe insbesondere Seite 3, Zeile 35, bis Seite 9, Zeile 29, und Figuren 1 bis 7) beschreibt eine Vorrichtung zur Vermessung eines Messobjekts (2), das zumindest eine Referenzstruktur zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist (siehe Seite 8, Zeile 34, bis Seite 9, Zeile 29), mit:

einem Messsystem (3), das mindestens ein Sensorsystem (3) zur Erfassung einer Kontur des Messobjekts (2) in einem Messkoordinatensystem aufweist, und einer Referenzeinrichtung (3) zur Feststellung der Lage des

Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (siehe Seite 2, Zeile 25, bis Seite 3, Zeile 5),

wobei das Sensorsystem (3) drehbeweglich gegenüber dem Messobjekt (2) gelagert ist (siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 24).

Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 11 durch Dokument D1 vorweggenommen und deshalb nicht neu.

2.3 Die Merkmale der Ansprüche 2 bis 5, 7, 12, 13, 15 und 17 sind aus Dokument D1 ebenfalls bekannt und tragen deshalb nichts Neues zum Gegenstand der ihnen vorangehenden Patentansprüche bei.

Ansprüche 2 und 12: siehe Seite 4, Zeilen 3 bis 6;

Ansprüche 3 bis 5 und 13: siehe Figur 1;

Ansprüche 7 und 15: siehe Figuren 1, 4, 6 und 7;

Anspruch 17: siehe Seite 4, Zeilen 6 bis 8.

2.4 Dokument D2 (siehe insbesondere Spalte 1, Zeile 1, bis Spalte 3, Zeile 27, und Figuren 1 bis 5) beschreibt ein Verfahren zur Vermessung eines Messobjekts (6), das zumindest eine Referenzstruktur (P1, P2, P3) zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist, mit Hilfe eines Messsystems (A), das mindestens ein Sensorsystem (1) zur Erfassung einer Kontur (10) des Messobjekts (6) in einem Messkoordinatensystem umfasst, mit folgenden Schritten:

Positionieren des Messobjekts in einer Messposition im Erfassungsbereich des Sensorsystems (1) (siehe Figur 2);

Feststellen der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (P1, P2, P3) (siehe Spalte 3, Zeilen 9 bis 27);

Verknüpfen des Objektkoordinatensystems mit dem Messkoordinatensystem (siehe Spalte 1, Zeile 52, bis Spalte 2, Zeile 11);

Drehung des Sensorsystems (1) um eine Drehachse (19) relativ zum Messobjekt (6) zur Ermittlung der Konturdaten (siehe Figuren 2 und 3);

Verarbeitung der Konturdaten unter Berücksichtigung der Lage des Objektkoordinatensystems in einer Auswerteeinheit (siehe Spalte 1, Zeilen 36 bis 45).

Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 1 durch Dokument D2 vorweggenommen und deshalb nicht neu.

- 2.5 Dokument D2 (siehe insbesondere Spalte 1, Zeile 1, bis Spalte 3, Zeile 27, und Figuren 1 bis 5) beschreibt eine Vorrichtung zur Vermessung eines Messobjekts (6), das zumindest eine Referenzstruktur (P1, P2, P3) zur Definition eines objektfesten Objektkoordinatensystems aufweist, mit: einem Messsystem (A), das mindestens ein Sensorsystem (1) zur Erfassung einer Kontur (10) des Messobjekts (6) in einem Messkoordinatensystem aufweist, und einer Referenzeinrichtung (1) zur Feststellung der Lage des Objektkoordinatensystems anhand der Referenzstruktur (P1, P2, P3), wobei das Sensorsystem (1) drehbeweglich (Achse 19) gegenüber dem Messobjekt (6) gelagert ist. Aus diesen Gründen ist der Gegenstand des unabhängigen Patentanspruchs 11 durch Dokument D2 vorweggenommen und deshalb nicht neu.
- 2.6 Die Merkmale der Ansprüche 2 bis 5, 7, 10, 12, 13 und 15 sind aus Dokument D1 ebenfalls bekannt und tragen deshalb nichts Neues zum Gegenstand der ihnen vorangehenden Patentansprüche bei.

Ansprüche 2 und 12: siehe Halterung 11, 12 in Figuren 2 und 3;

Anspruch 3: siehe Figuren 2 und 3;

Ansprüche 4, 5 und 13: siehe Figur 2;

Ansprüche 7 und 15: siehe Figuren 3 und 4;

Anspruch 10: siehe Spalte 11, Zeilen 12 bis 27, und Figuren 4 und 5.

3. Einwände unter Artikel 33 (3) PCT (erfinderische Tätigkeit)

- 3.1 Auf dem Gebiet von Messsystemen ist das Vorsehen einer Markierungseinrichtung, beispielsweise zum Kennzeichnen fehlerhafter Bauteile, bekannt (siehe Dokument D3). Folglich betreffen die Merkmale der Ansprüche 8 und 16 bekannte Massnahmen, die der Fachmann ohne erfinderisches Zutun vorsehen würde.
- 3.2 Auf dem Gebiet von Messsystemen ist es ebenfalls bekannt, das Zuführen und Wegführen von Messobjekten zur und von der Messvorrichtung über eine lineare Fördereinrichtung zu realisieren (siehe Dokumente D3 und D4). Folglich betreffen die Merkmale der Ansprüche 9 und 18 bekannte Massnahmen, die der Fachmann ohne erfinderisches Zutun vorsehen würde.
- 3.3 Ausgehend von Dokument D1 würde der Fachmann ohne erfinderisches Zutun erst die Grösse des Messobjektes (2) erfassen, um dieses ohne mit der Messeinrichtung (3 bis 13) zu kollidieren, auf dem Sockel (1) plazieren zu können. Folglich tragen die Merkmale des Anspruchs 19 nichts Erfinderisches zum Gegenstand seiner vorangehenden Patentansprüche bei.

4. Diskussion der gewerblichen Anwendbarkeit (Artikel 33 (4) PCT)

4.1 Der beanspruchte Gegenstand lässt sich zur Vermessung der Kontur von Gegenständen gewerblich anwenden.

5. Weitere Bemerkungen

5.1 Die Dokumente D1 und D2 sind in der Beschreibungseinleitung weder zitiert, noch

SCHRIFTLICHER BESCHEID DER INTERNATIONALEN RECHERCHEBEHÖRDE (BEIBLATT)

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2005/002960

ist der darin enthaltene Stand der Technik kurz umrissen worden (Regel 5.1 a) ii) PCT).